

1

2

3

4

300mm Teflon leads AWG 28

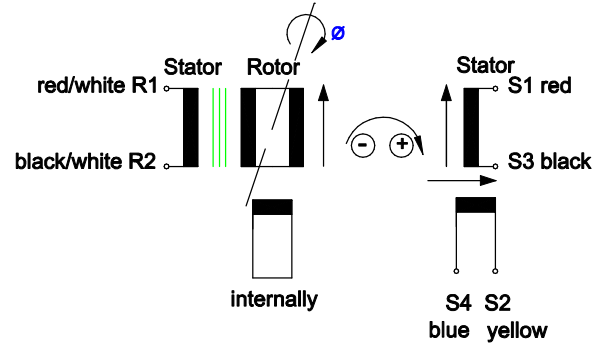
 $0 \pm 0.3$  $2^{+0.15}_0$  $2.45^{0}_{-0.2}$  $\varnothing 36.83^{0}_{-0.025}$  $\varnothing 34.4^{0}_{-0.2}$  $\varnothing 9.52 H8$ 

A

 $\varnothing 34.4^{0}_{-0.2}$  $\varnothing 36.83^{0}_{-0.025}$  $0.025 A$  $2.45^{0}_{-0.2}$  $2^{+0.15}_0$  $0.075 A$  $16.1 \pm 0.1$ 

Primary side

Secondary side

Input :  $E(R1-R2) = E_{sin}(\omega t)$ Output :  $E(S1-S3) = Tr \times E(R1-R2)\cos\theta$  $E(S2-S4) = Tr \times E(R1-R2)\sin\theta$ 

Tr = Transformation ratio

Inner diam. stator = 22.800 min.

Outer diam. rotor = 22.325 max.

Positive counting direction : Rotor cw as viewed ( X → )

Primary Side :

Pole Pairs :

Transformation Ratio :

Input Voltage :

Input Current :

Input Frequency :

Phase Shift :

max. Null Voltage :

Zro :

Zrs :

Zso :

Zss :

DC Resistance :

Rotor :

Stator :

Accuracy :

Operating Temperature :

max. permissible Speed :

Shock (11ms) :

Vibration (55-2000Hz) :

Weight :

Rotor Moment of Inertia :

High Pot Test voltage

Housing / Winding :

Winding / Winding :

Rotor and Stator completely impregnated

R1-R2

1

 $0.5 \pm 10\%$ 

7 V rms

typ. 58 mA

5kHz

 $8^\circ \pm 3^\circ$ 

30mV

typ. 75 j 100  $\Omega$ typ. 70 j 85  $\Omega$ typ. 180 j 230  $\Omega$ typ. 170 j 200  $\Omega$ 40  $\Omega \pm 10\%$  at 20°C102  $\Omega \pm 10\%$  at 20°C $\pm 10' / 20'$  spread $-55^\circ C \rightarrow +155^\circ C$ 

20.000 rpm

<1000 m/sec<sup>2</sup><500 m/sec<sup>2</sup>

25g / 60g

 $0.02 \cdot 10E-4 \text{kgm}^2$ 

500VAC/50Hz/3sec.

250VAC/50Hz/3sec.

R1-R2

1

 $0.5 \pm 10\%$ 

7 V rms

typ. 49 mA

7 kHz

 $3^\circ \pm 3^\circ$ 

30mV

typ. 80 j 115  $\Omega$ typ. 75 j 100  $\Omega$ typ. 200 j 280  $\Omega$ typ. 185 j 250  $\Omega$ 

R1-R2

1

 $0.5 \pm 10\%$ 

7 V rms

typ. 36 mA

10 kHz

 $-6^\circ \pm 3^\circ$ 

30 mV

typ. 110 j 160  $\Omega$ typ. 96 j 150  $\Omega$ typ. 245 j 400  $\Omega$ typ. 220 j 370  $\Omega$ 

h)				Datum		Name		<h1 style="text-align: center;">Resolver</h1> <h2 style="text-align: center;">RE-15-1-A14</h2> <div style="text-align: right;"> </div>	
g)				Bearb.	12.04.00	Pielok			
f)				Gepr.	22.09.08	Angerpointner			
e)				Norm					
d)				Kom.-N°:					
c)						<b>LTN Servotechnik GmbH</b>		Zeichnungs-N°: RE-15-1-A14 EDV-N°: 5920692	
b)									
a)		111 / 03	23.09.03	gp					
Zust.	Änderung	Datum	Name	Datei:				22.09.08	

Diese technische Unterlage ist unser Eigentum. Wir behalten uns alle Rechte vor. Vervielfältigung, Verwendung oder Mitteilung an Dritte ohne unsere vorherige Zustimmung verpflichtet zu Schadensersatz und kann strafrechtliche Folgen haben.