

1 2 3 4

A

B

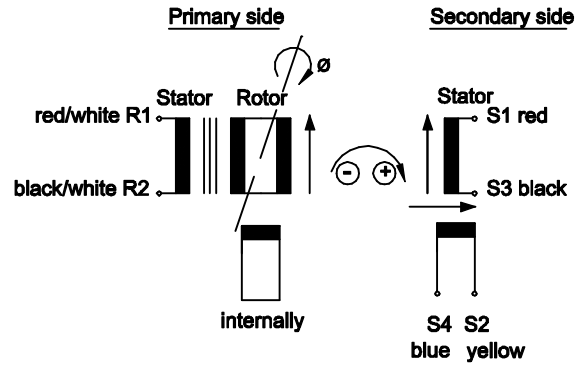
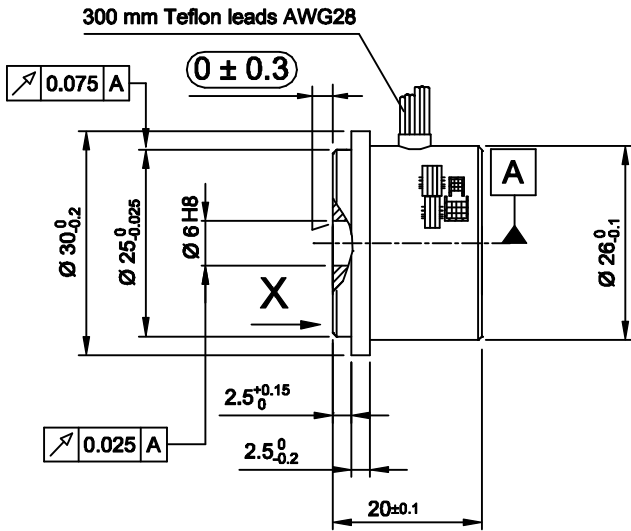
C

D

E

F

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



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

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

Primary side	R1 - R2	R1 - R2
Pole pairs	1	1
Transformation ratio	0,5 ± 10%	0,5 ± 10%
Input voltage	7 V	7 V
Input current	65 mA	35 mA
Input frequency	5 kHz	10 kHz
Phase shift	9° ± 3°	-2° ± 3°
Null voltage	30 mV max.	30 mV max.
Impedance		
Zro	53 j 105 Ohm	85 j 175 Ohm
Zrs	52 j 85 Ohm	70 j 150 Ohm
Zso	78 j 126 Ohm	115 j 235 Ohm
Zss	75 j 100 Ohm	90 j 195 Ohm
D.C. resistance		
Rotor	22 Ohm ± 10%	22 Ohm ± 10%
Stator	77 Ohm ± 10%	77 Ohm ± 10%
Accuracy	±10'	±10'
Accuracy ripple	1' max.	1' max.
Operating temperature	-55° C ... +155° C	-55° C ... +155° C
Max. permissible speed	20.000 rpm	20.000 rpm
Shock (11 ms)	<= 10.000 m/s ²	<= 10.000 m/s ²
Vibration (10 to 500 Hz)	<= 500 m/s ²	<= 500 m/s ²
Hi-pot housing/winding	500 V min.	500 V min.
Hi-pot winding/winding	250 V min.	250 V min.
Rotor	Completely impregnated	Completely impregnated
Stator	Windings impregnated	Windings impregnated

h)				Datum		Name		<h1>Resolver</h1> <h2>RE-10-1-C64</h2>	
g)		Bearb.		24.11.03		Tamas			
f)		Gepr.		24.11.03		Pielok			
e)		Norm							
d)		Kom.-N°:							
c)						Zeichnungs-N°: RE-10-1-C64 EDV-N°: 5906205		Maßstab 1:1 O-Format A4	
b)				LTN Servotechnik GmbH					
a)									
Zust.	Änderung	Datum	Name	Datei:					