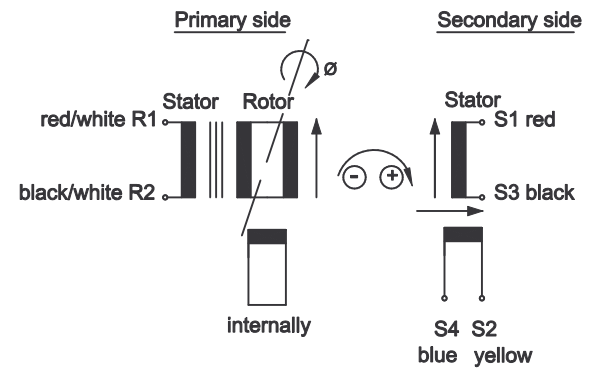


Diese technische Unterlage ist unser Eigentum. Wir behalten uns alle Rechte vor. Vervielfältigung, Verwendung oder Mitteilung an Dritte ohne unsere vorherige Zustimmung verpflichtet zu Schadenersatz und kann strafrechtliche Folgen haben.

	Primary side	R1 - R2	R1 - R2
Pole pairs	1	1	1
Transformation ratio	1 ± 10%	1 ± 10%	1 ± 10%
Input voltage	7 V	7 V	7 V
Input current	55 mA	39 mA	39 mA
Input frequency	5 kHz	10 kHz	10 kHz
Phase shift	10° ± 3°	-7° ± 3°	-7° ± 3°
Null voltage	30 mV max.	30 mV max.	30 mV max.
Impedance			
Zro	109 j 72 Ohm	129 j 120 Ohm	129 j 120 Ohm
Zrs	98 j 64 Ohm	114 j 115 Ohm	114 j 115 Ohm
Zso	204 j 238 Ohm	279 j 380 Ohm	279 j 380 Ohm
Zss	185 j 211 Ohm	240 j 355 Ohm	240 j 355 Ohm
D.C. resistance			
Rotor	76 Ohm ± 10%	76 Ohm ± 10%	76 Ohm ± 10%
Stator	74 Ohm ± 10%	74 Ohm ± 10%	74 Ohm ± 10%
Accuracy spread	20'	20'	20'
Accuracy ripple	1' max.	1' max.	1' max.
Operating temperature	-55° C ...+155° C	-55° C ...+155° C	-55° C ...+155° C
Max. permissible speed	5000 rpm	5000 rpm	5000 rpm
Shock (11 ms)	<= 1000 m/s ²	<= 1000 m/s ²	<= 1000 m/s ²
Vibration (10 to 500 Hz)	<= 500 m/s ²	<= 500 m/s ²	<= 500 m/s ²
Weight rotor/stator	400 g / 550 g	400 g / 550 g	400 g / 550 g
Hi-pot housing/winding	500 V min.	500 V min.	500 V min.
Hi-pot winding/winding	250 V min.	250 V min.	250 V min.
Rotor / Stator	Completely impregnated	Completely impregnated	Completely impregnated



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 = 83.350 min.
 Outer diam. rotor = 83.6 max.
 Positive counting direction : Rotor cw as viewed (X →)

Zust.	Änderung	Datum	Name	Datei:
h)				
g)				
f)				
e)				
d)				
c)				
b)				
a)				

Datum Name		<h1>Resolver</h1> <h2>RE-43-1-V02</h2>	
Bearb.	17.02.06 Tamas		
Gepr.	17.02.06 Pielok		
Norm			
Kom.-N°:			
LTN LTN Servotechnik GmbH		Zeichnungs-N°: RE-43-1-V02 EDV-N°: -	Maßstab 1:1 O-Format A4