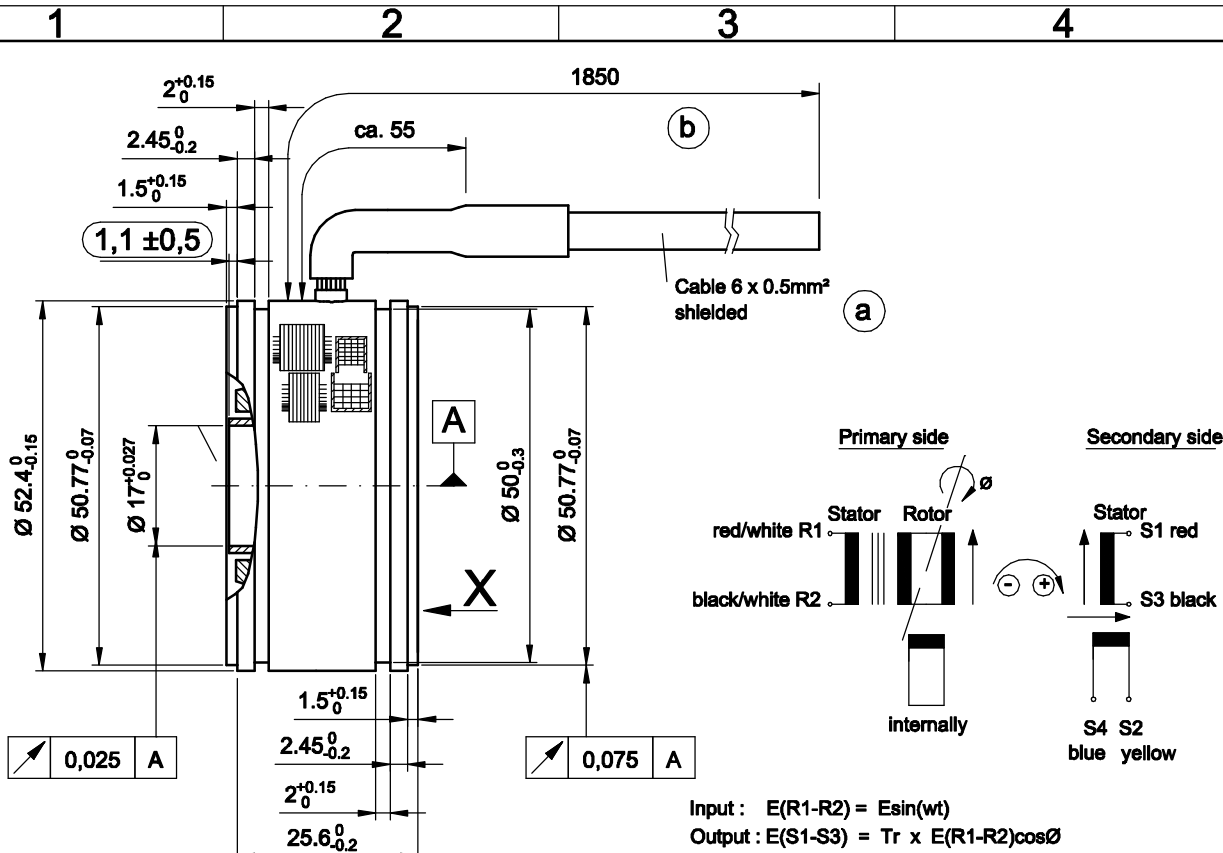


Diese technische Unterlage ist unser Eigentum. Wir behalten uns alle Rechte vor. Vervielfältigung, Verwertung oder Mitteilung an Dritte ohne unsere vorherige Zustimmung verpflichtet zu Schadensersatz und kann strafrechtliche Folgen haben.



Primary side	R1 - R2	R1 - R2	R1 - R2
Pole pairs	1	1	1
Transformation ratio	0.5 ± 10%	0.5 ± 10%	0.5 ± 10%
Input voltage	7 V	7 V	7 V
Input current	47 mA	35 mA	30 mA
Input frequency	5 kHz	8 kHz	10 kHz
Phase shift	8° ± 3°	-3° ± 3°	-8° ± 3°
Null voltage	30 mV max.	30 mV max.	30 mV max.
Impedance			
Z _{ro}	92 j 120 Ohm	110 j 170 Ohm	122 j 203 Ohm
Z _{rs}	82 j 100 Ohm	95 j 153 Ohm	103 j 185 Ohm
Z _{so}	154 j 275 Ohm	210 j 387 Ohm	245 j 454 Ohm
Z _{ss}	140 j 240 Ohm	178 j 347 Ohm	202 j 415 Ohm
D.C. resistance			
Rotor	56 Ohm ± 10%		
Stator	53 Ohm ± 10%		
Accuracy absolute	± 6'		
Accuracy ripple	1' max.		
Operating temperature	-55° C ... +155° C		
Max. permissible speed	20.000 rpm		
Shock (11 ms)	<= 10.000 m/s ²		
Vibration (10 to 500 Hz)	<= 500 m/s ²		
Weight rotor/stator	80 g / 200 g		
Rotor moment of inertia	0.14 x 10 ⁻⁴ kgm ²		
Hi-pot housing/winding	500 V min.		
Hi-pot winding/winding	250 V min.		
Rotor / Stator	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 = 33.470 min.
 Outer diam. rotor = 32.725 max.

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

Cable Layout:

Resolver	Cable	Signal
white/red	brown	input +
white/black	white	input -
red	pink	cos +
black	gray	cos -
yellow	yellow	sin +
blue	green	sin -

h)		Datum		Name		<h1>Resolver</h1> <h2>RE-21-1-K23</h2>	
g)		Bearb.	10.11.00	Mätz			
f)		Gepr.	10.11.00	Pielok			
e)		Norm					
d)		Korn.-N°:					
c)	026 / 04	16.02.04	TZ	<h1>LTN</h1> <p>LTN Servotechnik GmbH</p>		Zeichnungs-N°: RE-21-1-K23	Maßstab 1:1 O-Format A4
b)	102 / 01	19.12.01	Mz				
a)	94 / 01	17.10.01	Mz				
Zust.	Änderung	Datum	Name	Datei:			