



Input : $E(R1-R2) = E_{sin}(wt)$
 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 →)

PRELIMINARY
for approval

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	100 mA	60 mA
Input frequency	5 kHz	10 kHz
Phase shift	20° ± 3°	8° ± 3°
Null voltage	30 mV max.	30 mV max.
Impedance		
Zro	33 j 40 Ohm	42 j 72 Ohm
Zrs	34 j 36 Ohm	42 j 65 Ohm
Zso	150 j 102 Ohm	170 j 185 Ohm
Zss	152 j 90 Ohm	165 j 162 Ohm
D.C. resistance		
Rotor	22 Ohm ± 10%	22 Ohm ± 10%
Stator	130 Ohm ± 10%	130 Ohm ± 10%
Accuracy	±10'	±10'
Accuracy ripple	1' max.	1' max.
Operating temperature	-55° C ... +155° C	-55° C ... +155° C
Max. permissible speed	40.000 rpm	40.000 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		Resolver RE-08-1-A45	
g)				Bearb.	21.07.04	Pielok			
f)				Gepr.	21.07.04	Pielok			
e)				Norm					
d)				Kom.-N°:					
c)				LTN LTN Servotechnik GmbH		Zeichnungs-N°: RE-08-1-A45		EDV-N°:	Maßstab 1:1 O-Format A4
b)									
a)									
Zust.	Änderung	Datum	Name	Datei:					

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.

A
B
C
D
E
F