



RT1eSBX-V3 Technical Data

Up to 20Nm / 1 Channel

Technical Data

RT1eSBX-V3

型式 Type	RT1eSBX-V3				
精度 Accuracy class	±0.03 (定格1Nmは0.1%)				
トルク測定システム Torque measuring system					
定格トルク Rated torque Mn	Nm	1	5	10	20
● 定格感度(ゼロトルク及び定格トルク間のロータのレンジ) Nominal sensitivity(range between zero torque and rated torque)					
周波数出力 Frequency out	kHz	20			
電圧出力 Voltage output	V	10V/±10V/±5V/5V			
電流出力 Current output	mA	0...20mA/4...20mA			
● 精度(対定格トルク) Accuracy (related to rated torque)					
周波数出力 Frequency output	%	±0.1	±0.03		
電圧出力 Voltage output	%	±0.1 5	±0.1		
電流出力 Current output	%	±0.1 5	±0.1		
● ゼロトルク時の出力信号 Output signal at zero torque					
周波数出力 Frequency output	kHz	60			
電圧出力 Voltage output	V	0			
電流出力 Current output	mA	12			
● 定格出力信号 Nominal output signal					
正方向定格トルクの周波数出力 Frequency output at positive rated torque	kHz	80			
負方向定格トルクの周波数出力 Frequency output at negative rated torque	kHz	40			
正方向定格トルクの電圧出力 Voltage output at positive rated torque	V	+10			
負方向定格トルクの電圧出力 Voltage output at negative rated torque	V	-10			
正方向定格トルクの電流出力 Current output at positive rated torque	mA	20			
負方向定格トルクの電流出力 Current output at negative rated torque	mA	4			
● トルクフランジ無しの48時間以上の長期間ドリフト Long-term drift over 48h without torque flange					
電圧出力 Voltage output	mV	<1			
電流出力 Current output	μA	<0.8			
● 負荷抵抗 Load resistance					
周波数出力 Frequency output		(RS422)			
電圧出力 Voltage output	kΩ	≥5			
● ダイナミック Dynamic					
周波数出力 Frequency output	kHz	≤7			
電圧出力(秒当りの変換数) Voltage output (conversions per second)	1/s	1,000			
電流出力(秒当りの変換数) Current output (conversions per second)	1/s	1,000			
● 群遅延時間 Group delay time					
周波数出力 Frequency output	ms	0.01			
電圧出力 Voltage output	ms	3			
残留リップル Residual ripple					
電圧出力 Voltage output peak to peak	mV	5			
● 信号スパンの実効値に対する出力信号の温度影響(定格温度レンジの10K当り) Temperature Influence per 10K in the nominal temperature range on the output signal related to the actual value of signal span					
周波数出力 Frequency output	%	≤±0.03			
電圧出力 Voltage output	%	≤±0.1			
電流出力 Current output	%	≤±0.1			
● 定格感度に対するゼロ信号 on the zero signal, related to the nom. sensitivity					
周波数出力 Frequency output		≤±0.03			
電圧出力 Voltage output		≤±0.1			
電流出力 Current output		≤±0.1			
● 最大変調レンジ Max. modulation range					
周波数出力 Frequency output	kHz	30....90			
電圧出力 Voltage output	V	-10,5....+10,5V			
電流出力 Current output	mA	4...20mA			
● 電源 Power Supply					
定格電源 Nominal supply	V (DC)	24			
測定時の最大消費電流 Max. current consumption in measuring mode	A	<0.7			

Get more information

www.atesteo-japan.com



Up to 20Nm / 1 Channel

Technical Data

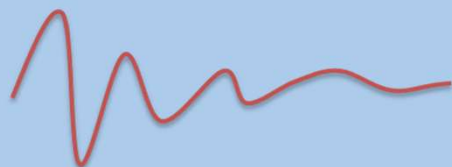
RT1eSBX-V3

定格トルクMn Rated torque Mn	Nm	1	5	10	20
スタート時の最大消費電流 Max. current consumption in start up mode	A			<1	
定格消費電力 Nominal power consumption	W			<17	
●リニアリティの変動(定格感度に対するヒステリシスを含む) Linearity deviation including hysteresis, related to the nominal sensitivity					
周波数出力 Frequency output	%	≤±0.1		≤±0.03	
電圧出力 Voltage output	%	≤±0.15		≤±0.1	
電流出力 Current output	%	≤±0.15		≤±0.1	
●出力信号の変動によるDIN 1319で規定されている再現性の標準偏差 Rel. standard deviation of the reproducibility according to DIN 1319, by reference to variation of the output signal					
テスト信号 Test signal				定格トルクの約50%	
定格トルクMnに対する校正信号の許容値 Tolerance of calibration signal related to Mn	%			≤±0.1	
●ロータ・ステータ間の最大半径方向ずれ許容値 Maximum permissible radial displacement between rotor and stator					
高分解能磁気式速度エンコーダ無しの場合 without high res. magnetic speed encoder	mm			±1	
●一般仕様 General Data					
保護等級 Protection Class				IP 54	
重量 Weight approx.					
ロータ rotor with bush	kg	0.8	0.8	0.8	0.8
ステータ(スピードエンコーダ無し) stator (without speed encoder)	kg			0,2	
基準温度 Reference temperature range	° C			+23	
定格温度範囲 Nominal temperature range	° C		+10....+70(ロータ)	0....70(ステータ)	
保存温度範囲 Storage temperature range	° C			-20....+85	
●定格速度 Nominal Speed					
高分解能速度エンコーダ無しの場合 without high res. magnetic speed encoder	rpm			25,000	
●限界負荷 これらの付与された数値は同時に他に何も加えられていない場合のみ有効となります。 Load limits The given values are only valid if none of others occur at the same time					
(注)許容限界の軸方向力、横力、曲げモーメントの測定誤差に対する影響は定格トルクの約0.3%です。					
定格トルクに対する限界トルクMn Limit torque, related to Mn	%			500	
破壊トルク Breaking torque approx.	%			1,000	
限界軸方向力 Axial limit force	kN	2.7	2.7	3.3	4.4
限界横力 Lateral limit force	N	31	31	57	103
限界曲げモーメント Bending limit moment	Nm	1.3	1.3	2.4	4.3

(注) トルク計は、機械的外乱(曲げモーメント、横力、軸方向力及び定格以上のトルク)がありましても使用することは可能です。但し、計測結果に影響がある可能性があります。

トルク計が仕様書で規定された機械的外乱に対する限界を超えて使用された場合、トルク計測機能に恒久的なダメージが生じる可能性があります。また複数の機械的外乱がトルク計に加わった場合、各上限値は低減します。

許容範囲内の曲げモーメント、横力、軸方向力は、計測結果に対して定格トルクの0.3%までの影響を及ぼす可能性があります。



Get more information

www.atesteo-japan.com

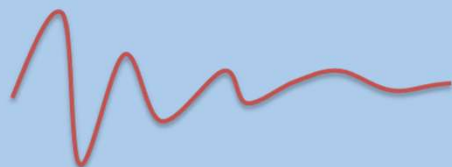


Up to 20Nm / 1 Channel

Technical Data

RT1eSBX-V3

定格トルクMn Rated torque Mn	Nm	1	5	10	20
● 機械的仕様 Mechanical values					
ねじり剛性 Torsional stiffness	kNm/rad	2.1	2.1	4.9	11
定格トルク時のねじり角度 Torsion angle at Mn	degree	0.03	0.13	0.12	0.1
固有周波数 Inherent frequency with bush	Hz	460	460	690	1,045
DIN ISO 1949によるバランス等級 Balance quality-level to DIN ISO 1940				G2.5	
相対軸振動の最大限界値 (peak to peak) Max. limits for relative shaft vibration (peak to peak)	μm	$S_{\max} = \frac{4500}{\sqrt{n}}$ (n in rpm)			
ロータ軸のロータ慣性 Inertia rotor about axis of rotor with bush	kgm ²	0.0004	0.0004	0.0004	0.0004
● ロータの最大許容静的偏心率(radially) Max. permissible static excentricity of the rotor (radial)					
速度測定システム無しの場合 without speed measuring system	mm	±1			
● 許容軸方向変位 Permissible axial displacement					
速度エンコーダ無しの場合 without speed encoder	mm	±1			
● ロータの許容フラットネス及び同心度 Flatness and concentricity tolerances rotor					
軸同心許容値 Circular run-out-axial tolerance	mm	0.01			
ラジアル方向同心ずれ許容値 Circular run-out-radial tolerance	mm	0.01			

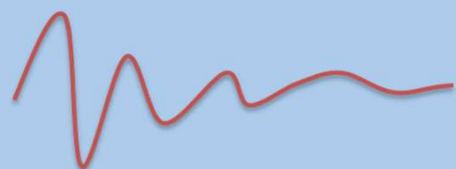


Get more information
www.atesteo-japan.com



Drawing

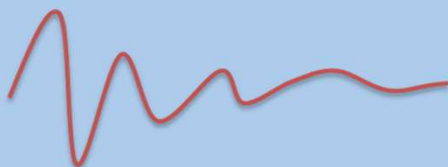
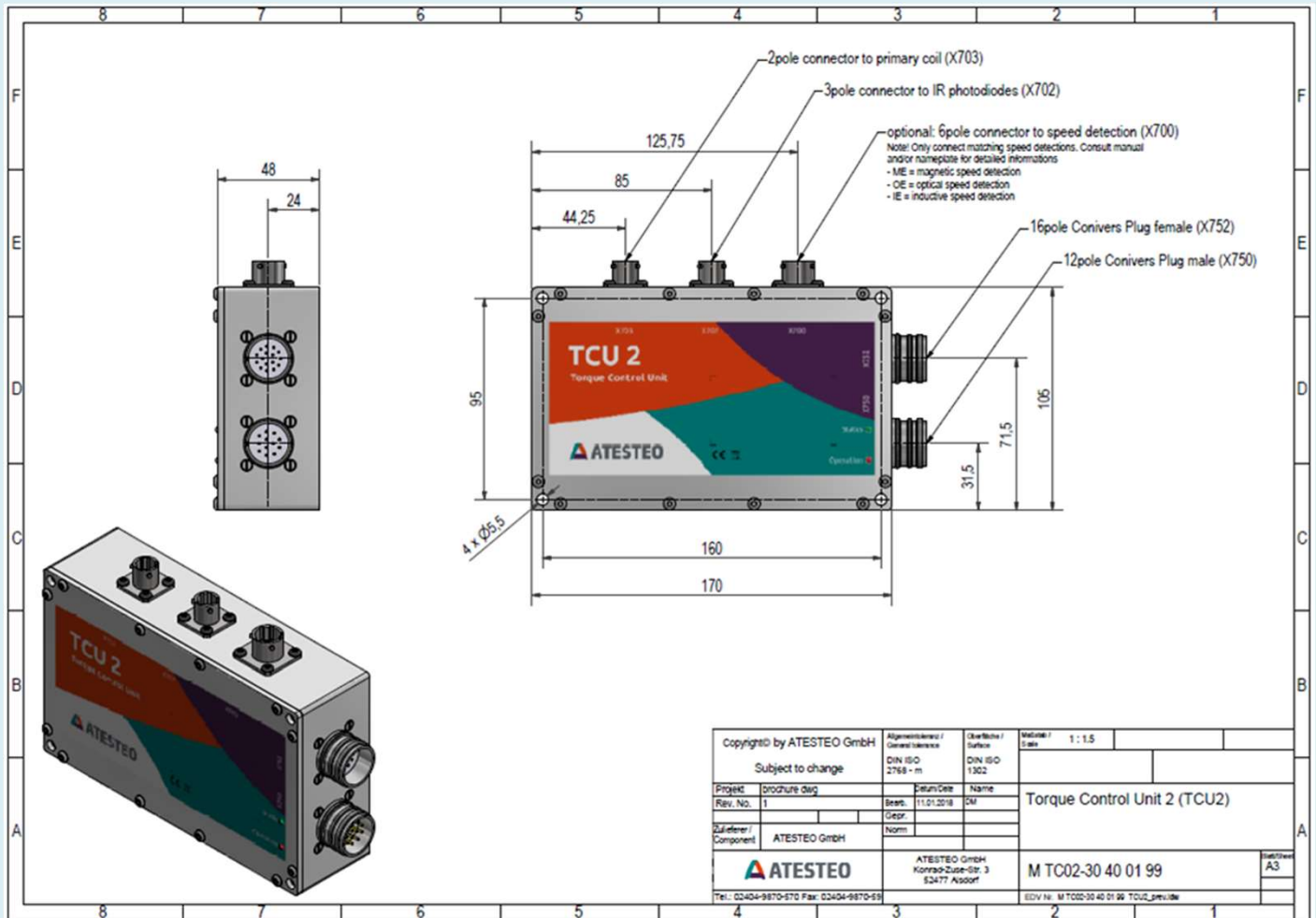
RT1eSBX-V3



Up to 20Nm / 1 Channel

Drawing

RT1eSBX-V3



Get more information
www.atesteo-japan.com

ATESTEO