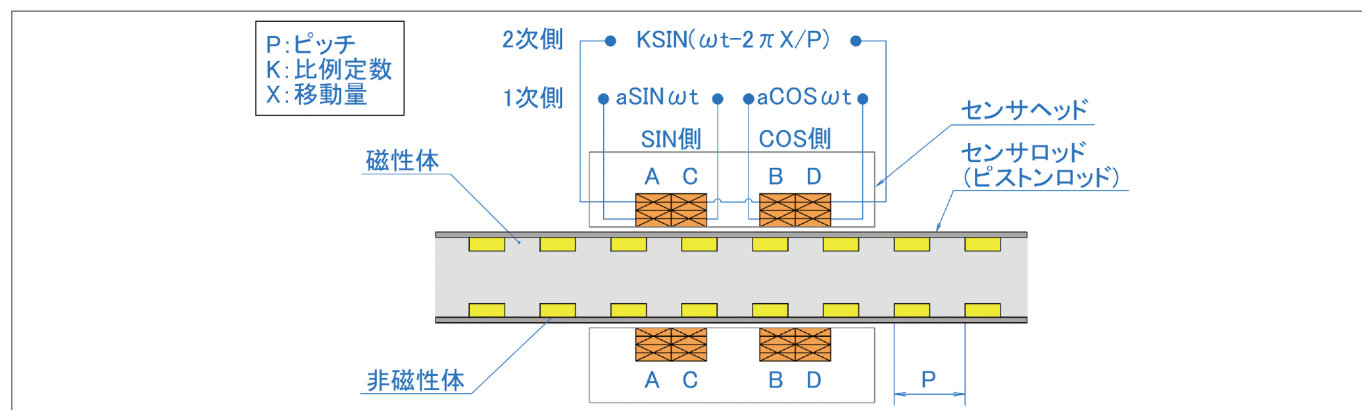


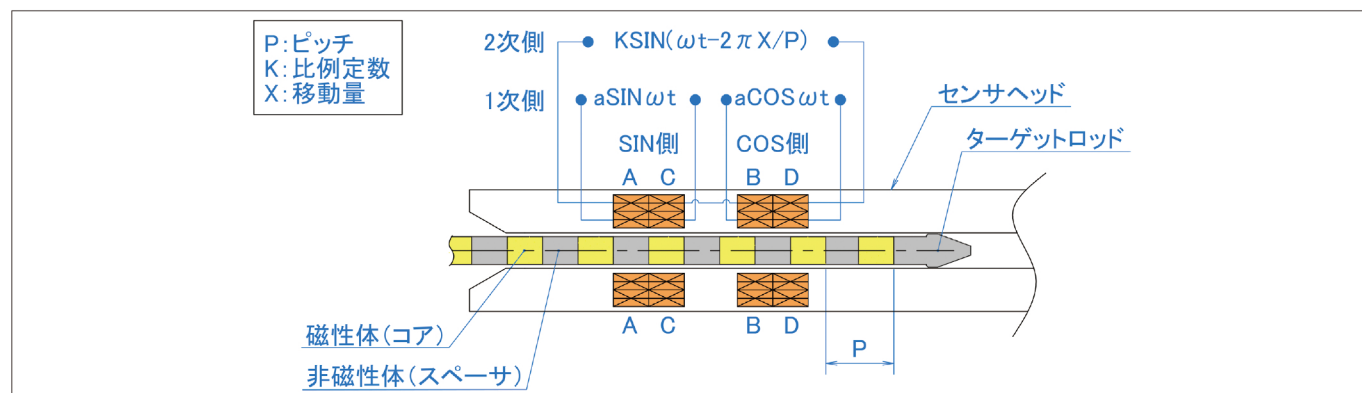
計測原理

下図の様に、直線方向にある一定の間隔で磁性体と非磁性体が並んでロッドを構成しています。
 このロッドと同芯上に1次コイルと2次コイルが巻いてあり、1次コイルに $a \sin \omega t$ と $a \cos \omega t$ の入力を与えます。
 この時ロッドを1ピッチ内の X だけ移動させると、2次コイルに $K \sin(\omega t - 2\pi X/P)$ が誘起されます。
 入力の $a \sin \omega t$ と出力の $K \sin(\omega t - 2\pi X/P)$ を比較して X を取り出すことにより、1ピッチ内の移動量 X を
 アブソリュート値で出力します。
 1ピッチを超える場合は、ピッチ数を変換器側でカウントすることにより、計測範囲の位置を出力します。
 この方式を、「セミアブソリュート方式」と呼んでいます。

ラインレゾルバ（標準精度タイプ） 計測原理図



インナーレゾルバ（標準精度タイプ） 計測原理図



入出力信号の動き

