

Customer : AEE-DS

No. SS-2000-3952

Date : May. 11, 2000

Attention: _____

Your ref. No: _____

Your Part. No: _____

SPECIFICATIONS

ALPS :

MODEL RSA0N11M9A04
(10KB)

Spec. No. : _____

Sample No. : G4903608M

RECEIPT STATUS

RECEIVED

By. Date _____

Signature _____

Name

Title

ALPS ELECTRIC CO., LTD.

HEAD OFFICE
1-7, YUKIGAYA-OHTSUKA-CHO,
OHTA-KU, TOKYO 145-8501 JAPAN

DSG'D Y. Watanabe

APP'D S. Aizawa

Sales _____

24678

SPECIFICATIONS

1. THIS SPECIFICATIONS APPLY TO RSA0N11M9A04 POTENTIOMETERS.

2. CONTENTS OF THIS SPECIFICATIONS.

5SA01RM003, 5SA0RM-01
5S000RM-01
4S0001-200
SA01RM923

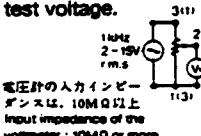
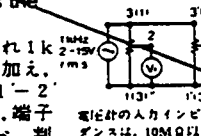
3. MARKING

• MARKING ON ALL UNITS
DATE CODE, RESIST. VALUE, TAPER, TRADE MARK

4. REMARKS

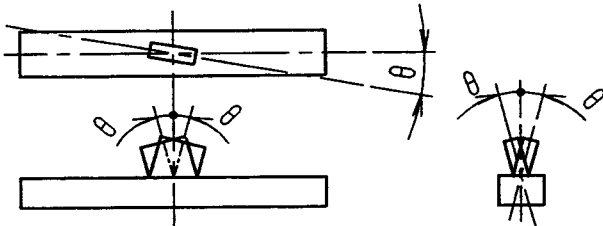
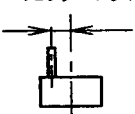
• NOTES

• Marking $\Rightarrow$ in specifications shows standard and condition for application.

CLASS.NO.		TITLE										
		MASTER TYPE POTENTIOMETER(SLIDE)										
	Item 項 目	Conditions 条 件	Specifications 規 格									
3. 5	Attenuation and insertion loss 最大減衰量と挿入損失	The attenuation and insertion loss at each end of lever travel shall be measured. しゅう動子を移動距離の各終端に置いたとき 最大減衰量、挿入損失を測定する。 The voltage of 2 Vr.m.s. to 15 Vr.m.s. shall be applied between terminal 1 and 3 by measuring frequency at 1 kHz The output voltage shall be measured between terminals 1 and 2 and between terminals 2 and 3. If there is not any doubt about the results, DC voltage shall be used as the test voltage. 端子1-3間に1kHzで2-15V (正弦波実効値)の電圧を加え、端子1-2間、端子2-3間の出力電圧を測定する。なお、判定に疑義が生じなければ、試験電圧として直流を用いてもよい。 	Attenuation 最大減衰量 <u>70</u> dB or more Insertion loss 挿入損失 within <u>0.1</u> dB以内									
3. 6	Noise しゅう動雑音	DC 20V, when the rated voltage is 20V or less, its rated voltage shall be applied to the terminals between 1 and 3. And then the noise shall be measured by the specified speed. For other procedures, refer to IEC Pub. 393-1-4.15 Traveling speed: 20mm/sec 端子1-3間に直流電圧20V (定格が20V以下の時は、その電圧)を加え、レバーを20mm/秒の速さで移動させ、このときに発生する雑音電圧を測定する。その他 JIS C 5261A法による。	Less than <u>47</u> mVP-P 未満									
3. 7	Insulation resistance 絶縁抵抗	A voltage of 250V DC shall be applied for 1 min., after which measurement shall be made. D.C.250Vの電圧を印加して測定。(1分間)	Between individual terminals and frame/lever Between adjacent terminals 端子-レバー間 端子-枠間 独立した抵抗素子の端子間 <u>100MΩ</u> or more 以上									
3. 8	Dielectric strength 耐電圧	Trip current: 2mA Measuring frequency :50/60Hz 250V AC for 1 min. A.C.250Vr.m.s. 1分間。 感度電流 2mA (周波数50/60Hz)	Between individual terminals and frame/lever Between adjacent terminals Without damage to parts, arcing or breakdown etc. 損傷、アークおよび絶縁破壊を生じないこと。									
3. 9	Tracking error 運動誤差	The voltage of 2 Vr.m.s. to 15 Vr.m.s. shall be applied between terminals 1 and 3 and between terminals 1' to 3' by measuring frequency at 1 kHz. The output voltage shall be measured between terminals 1 and 2 and between terminals 2 and 3 and between terminals 2' and 3' units the first of these shall be the standard one. If there is not any doubt about the results, DC voltage shall be used as the test voltage. 端子1-3間、端子1'-3'間にそれぞれ1kHzで2-15V (正弦波実効値)の電圧を加え、前段を基準として端子1-2間、端子1'-2'間(3端子基準の場合は、端子2-3間、端子2'-3'間)の出力電圧を測定する。なお、判定に疑義が生じなければ、試験電圧として直流を用いてもよい。 	At 50% of lever travel 移動距離の50%の位置 <table><tr><td>dB</td><td>dB</td><td>± dB</td></tr><tr><td>dB</td><td>dB</td><td>± dB</td></tr><tr><td>dB</td><td>dB</td><td>± dB</td></tr></table>	dB	dB	± dB	dB	dB	± dB	dB	dB	± dB
dB	dB	± dB										
dB	dB	± dB										
dB	dB	± dB										
3.10	Conductive resistance 導通抵抗	Touch sense track resistance (lever between terminal ①) タッチセンサ用トラック (レバー - 端子① 間)	<u>1kΩ</u> MAX.									

ALPS ALPS ELECTRIC CO., LTD.				
SYMB.	DATE	APPD.	CHKD.	DSCD.
		1枚-2G 99.9.28 相沢	1枚-2G 99.9.28 阿部	1枚-2G 99.9.27 渡邊
TITLE				
SPECIFICATIONS				
DOCUMENT NO.				
5SA01RM003 (2/2)				

4. Mechanical characteristics 機械的性能

Item 項目	Conditions 条件	Specifications 規格
4.1 Lever travel レバ - 移動距離		100 ± 1 mm
4.2 Operating force 作動力	Traveling speed : 20mm/s Operating position : Tip of the lever 移動速度は20mm/秒とする。 操作位置はレバ - 先端部とする。	0.8 ± 0.5 N
Starting force 始動力	Traveling speed : 20mm/s. Operating position : Tip of the lever 移動速度は20mm/秒とする。 操作位置はレバ - 先端部とする。	Operating force + 1N MAX. 作動力 + 1N 以下
4.3 Lever travel stop strength レバ - の移動止強度	A static load of 100N shall be applied at the point 5mm from top surface of the case for both ends in the direction of lever travel for 10s. しゅう動距離の両末端において、枠上面より5mmの位置に100Nの力を10秒間加える。	Without excessive play or poor contact. 著しい力ゝタ及び接触不良を生じない事。。
4.4 Side thrust of the lever レバ - の横押し強度	A static load of 20N shall be applied at the point 5mm from top surface of the case in a direction perpendicular to the axial direction for 10s. with the potentiometer mounted in assembly conditions. 本体をシャーシに固定し、枠上面より5mmの位置にレバ - 移動方向に対して直角方向に20Nの力を10秒間加える。	Without deformation or breaks in the sliding part and contact part. 操作部及び関連部品に变形、破壊がない事。
4.5 Thrust and tensile lever レバ - の押し引き強度	Thrust and tensile static load of 50N shall be applied to the potentiometer in the lever direction for 10s. レバ - の押し方向及び引き方向に、50Nの力を10秒間加える。	Without damage such as bad sliding and braking or play in the lever. Electrical characteristics shall be satisfied. レバ - の力ゝタ及び破壊、しゅう動ムラ等がなく、電気的性能を満足する事。
4.6 Displacement of lever レバ - の横振れ	A torsion moment of 25mN・m shall be applied at the lever in a direction perpendicular to the axial direction and then the displacement shall be measured. レバ - に25mN・mの曲げモーメントを移動方向に対して、直角に加えレバ - 先端で測定する。	2 (2xL/25) mmP-P or less 以下 L=Length of lever レバ - 長さ
4.7 Lever inclination and torsion レバ - の傾き及びねじれ		θ shall be 2° or less. θ は2度以下。
4.8 Distance from the center of the lever レバ - のセンターズレ	After sliding lever as far as it will go in each direction, the distance from the center of the lever to the middle of the mounting screw hole shall be measured at the both ends. 取付けネジ 穴中心に対するレバ - のセンターからのずれを、片側ごとに測定する。 	0.5mm or less on each end. 片側 0.5mm以下
4.9 Resistance to soldering heat はんだ耐熱	Bit temperature : 350°C or less Application time of soldering iron : 3 s or less 温度350°C以下、時間3秒以内。 但し、端子に異常加圧のない事。	Change in total resistance is relative to the value before test:5% without excessive looseness of terminals and failure contact. 全抵抗値の変化は初測値の±5%以内。 著しい力ゝタ、接触不良を生じない事。



ALPS ELECTRIC CO., LTD.

APPD

CHKD

DSGD

TITLE

1枚-2G
00.1.13

1枚-2G
00.1.13

1枚-2G
00.1.12

SPECIFICATIONS

DOCUMENT NO.

5SA0RM-01

(1/3)

SYMB DATE APPD CHKD DSGD

⑤
単. 公電気通

OR

5. Endurance 耐久性能

Item 項 目	Conditions 条 件	Specifications 規 格
5.1 Endurance without load 無負荷 しゅう動寿命	The moving contact, without electrical load, shall be slid from one end stop to the other and returned to its original position extended over 90% or more effective distance. This procedure constitutes 1 cycle. And the moving contact shall be subjected to 600 cycles per hour, a total of 30000±200 cycles (5000 to 8000 continuous cycles for 24 hours.) 無負荷にてレバーを600サイクル/時の速さで有効移動距離の90%以上にわたる、1日連続5000~8000サイクル、合計30000±200サイクル移動させる。	Change in total resistance is relative to the value before test: ±15% Noise: Refer to Note 1) Operating force: 0.1N~2N 全基抗値の変化は、初期値の±15%以内 しゅう動雑音は、注記 1)による。 作動力は、0.1N~2N
5.2 Cold 耐寒性	The potentiometer shall be stored at a temperature of -30±2°C for 96 hours in a thermostatic chamber. Then the potentiometer shall be taken out of the chamber and its surface moisture shall be removed. And then the potentiometer shall be subjected to standard atmospheric conditions for 1 hour, after which measurement shall be made. -30±2°Cの恒温槽中で96時間放置し、常温常湿中で1時間放置後1時間以内に測定する。 但し水滴は、取り除くものとする。	Change in total resistance is relative to the value before test: ±20% 全基抗値の変化は、初期値の±20%以内
5.3 Dry heat 耐熱性	The potentiometer shall be stored at a temperature of 70±2°C for 240±8 hours in a thermostatic chamber. Then the potentiometer shall be maintained at standard atmospheric conditions for 1 hour, after which measurements shall be made. 70±2°Cの恒温槽中で240±8時間放置し、常温常湿中で1時間放置後1時間以内に測定する。	Change in total resistance is relative to the value before test: +5/-30% Noise: Refer to Note 1) Operating force: 0.1N~2N 全基抗値の変化は、初期値の+5~-30%以内 しゅう動雑音は、注記 1)による。 作動力は、0.1~2N
5.4 Damp heat 耐湿性	The potentiometer shall be stored at a temperature of 40±2°C with relative humidity of 90% to 95% for 96±4 hours in a thermostatic chamber. And its surface moisture shall be removed. And then the potentiometer shall be subjected to standard atmospheric conditions for 1 hour, after which measurement shall be made. 40±2°C相対湿度90~95%の恒温恒湿槽中で96±4時間放置し、常温常湿中で1時間放置後1時間以内に測定する。 但し水滴は、取り除くものとする。	Change in total resistance is relative to the value before test: +35/-5% Noise: Refer to Note 1) Operating force: 0.1~2N 全基抗値の変化は、初期値の+35~-5%以内 しゅう動雑音は、注記 1)による。 作動力は、0.1~2N

					ALPS ELECTRIC CO., LTD.				
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE	
					1枚-2G	1枚-2G	1枚-2G	SPECIFICATIONS	
					00.1.13	00.1.13	00.1.12	DOCUMENT NO.	
					相沢	阿部		5SA0RM-01 (2/3)	
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD					

Item 項 目	Conditions 条 件	Specifications 規 格															
5.5 Change of temperature 温度サイクル	The potentiometer shall be subjected to 5 successive change of temperature cycles, each as shown in table below. Then its surface moisture shall be removed. And then the potentiometer shall be subjected to standard atmospheric conditions for 1 hour, after which measurements shall be made. 下記条件で5サイクル試験後、常温常湿中に1時間放置後1時間以内に測定する。 但し水滴は、取り除くものとする。 <table border="1"> <thead> <tr> <th>Step 試 験</th><th>Temperature 温 度</th><th>Duration 時 間</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td><td>-10±3°C</td><td>30 min. 30分</td></tr> <tr> <td>2</td><td>Standard atmospheric conditions 常温</td><td>10~15 min. 10~15分</td></tr> <tr> <td>3</td><td>70±2°C</td><td>30 min. 30分</td></tr> <tr> <td>4</td><td>Standard atmospheric conditions 常温</td><td>10~15 min. 10~15分</td></tr> </tbody> </table>	Step 試 験	Temperature 温 度	Duration 時 間	1	-10±3°C	30 min. 30分	2	Standard atmospheric conditions 常温	10~15 min. 10~15分	3	70±2°C	30 min. 30分	4	Standard atmospheric conditions 常温	10~15 min. 10~15分	Change in total resistance is relative to the value before test: ±20% Noise: Refer to Note 1) Operating force: 0.1N~2N 全抵抗値の変化は、初期値の±20%以内 しゅう動雑音は、注記 1) による。 作動力は、0.1N~2N
Step 試 験	Temperature 温 度	Duration 時 間															
1	-10±3°C	30 min. 30分															
2	Standard atmospheric conditions 常温	10~15 min. 10~15分															
3	70±2°C	30 min. 30分															
4	Standard atmospheric conditions 常温	10~15 min. 10~15分															

Note 1) For noise specification after the test, refer to the list below.

注 記 1) 試験後のしゅう動雑音規格は、下表による。

Nominal total resistance 公称全抵抗値 (kΩ) ↓ 5 ≤ Ra ≤ 50	Nominal total resistance 公称全抵抗値 (kΩ) 50 < Ra ≤ 500
Less than 150mVp-p未滿	Less than 300mVp-p未滿

					ALPS ELECTRIC CO., LTD.				
					APPD.	CHKD.	DSCD.	TITLE	
					00.1.13	00.1.13	00.1.12	SPECIFICATIONS	
					DOCUMENT NO.				
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD	5SA0RM-01			(3/3)	

OR

CLASS.NO.	TITLE MASTER TYPE POTENTIOMETER (SLIDE)	
-----------	--	--

Motor drive characteristics.

モータ駆動時性能

	Item 項 目	Conditions 条 件	Specifications 規 格
1	Rated voltage 定 格 電 圧	Between terminals of the motor モータ部端子間	10 V D.C.
2	Operating supply voltage range 使用電圧範囲	Voltage supply ripple : 0.3% or less 電源リップル0.3%以下	6 - 11 V D.C.
3	Starting current 起 動 電 流	Supply voltage 10 V D.C. D.C.10V印加	800 mA or less 800mA以下
4	Starting force 起 動 作 動 力	Supply voltage 10 V D.C. It shall be measured at the top of lever. D.C.10V印加、測定位置は レバー先端とする。	0.2 N or more 0.2 N : 以上
5	Moving speed of lever レバー移動速度	Supply voltage 10 V D.C. D.C.10V印加	20 mm / 0.1 sec. or more 20 mm / 0.1 秒 以上
6	Maximum current レバー固定時電流 (モータロック状態)	Lock the shaft of the motor and the rated vol- tage shall be applied to the motor. レバーを固定し、定格電圧を 印加する。	400 - 800 mA

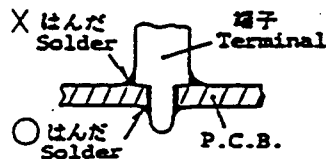
					ALPS ELECTRIC CO., LTD.			
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE
					1枝-2G	1枝-2G	1枝-2G	SPECIFICATIONS
					99.9.07	99.9.-7	99.9.-6	DOCUMENT NO.
					相 沢	阿 部	渡 邊	5S000RM-01 (1/2)
SYMB.	DATE	APPD.	CHKD.	DSGD.				

FOR

Caution

ご使用上の注意

- Do not lock the lever for five seconds or more when the motor is supplied with electricity and do not use the motor under the overloaded condition. Please use the master type potentiometer with safety device for protecting the over-current in a motor drive circuit. Because part of the motor is heated excessively and the motor is burned out in case it is used under the overloaded condition continuously.
モータに通電した状態で、レバーを5秒以上固定(ロック)又は、過負荷状態で使用しないで下さい。
ロック 又は、過負荷状態が持続しますとモータの一部が発熱焼損しますので、過電流防止用の保護回路等の安全装置をご使用下さい。
- Do not supply the electricity which is not capable of driving the lever to the motor for ten seconds or more.
(The value of current is approximately 1 to 300 mA in this case)
Please use the master type potentiometer with safety device for protecting the constant current which is minute current lasted for ten seconds or more in a motor drive circuit. Because part of the motor is heated excessively and the motor is burned out in case it is supplied with the minute current mentioned above constantly.
レバーが動作しない電流(1~300mA程度)をモータに10秒以上通電しないで下さい。通電状態が持続しますとモータの一部が、発熱 焼損します。10秒以上定電流が流れた場合、電源を切る等の回路的なご配慮をお願いします。
- Please use the master type potentiometer with a motor-drive circuit which is capable of supplying the sufficient current. This current value is 800 mA.or more.
モータの駆動回路については、800mA以上の電流供給能力を持たせて下さい。
- Do not use the master type potentiometer in the following atmospheric conditions.
Corrosive atmosphere : For example, H_2S , SO_2 , NO_2 , Cl_2
Do not use the master type potentiometer with the following materials.
Poison materials : Especially, siliconized materials, cyano materials formalin, phenolic materials.
腐蝕性ガス(H_2S , SO_2 , NO_2 , Cl_2 等)はもとより、有害なガス雰囲気中及び有害なガスが発生する物質(特に有機シリコン系、シアン系、ホルマリン系、フェノール系物質等)が存在する場所での使用は避けるようにして下さい。
尚、セット内に於いても上記物質が存在する場合は、事前に十分ご確認下さい。
- Avoid storing the master type potentiometer in unusual atmosphere, for example, high temperature, high humidity, and low temperature.
If you store the master type potentiometer for a long time, be careful about the place for the storage and do not store the master type potentiometer more than six month even if it is stored in usual atmosphere.
保管は上記腐蝕性ガスの雰囲気中及び高温、低温、多湿の場所は避けて下さい。
尚、保管は常温常湿中の6ヶ月以内に止めていただく様ご配慮下さい。
- Avoid soldering process such as to rise up to the surface of printed-wiring-board on the side of installing potentiometer, and use the way of hand-soldering only.
(Please refer to the drawing as follows)
Please use the solder iron for preventing the damage to the master type potentiometer by electrical shock, and solder terminals of the motor as quick as possible for preventing the flux flow into the motor.
図の様にP.C.B.の上面に半田付けをする配線はお避け下さい。(半田付けは、手半田での対応として下さい。)
尚、モータ端子を半田付けする際、半田ゴテはアースの取れているものを使用いただき、フラックスのモータ部への流入を避ける様速やかに行ってください。



Manual Soldering

手はんだ

Solder temperature はんだ温度 : 300°C MAX.

Soldering period 時間 : within 3 seconds 3秒以内

Time of soldering はんだ回数 :

only one time is permitted 1回まで

					ALPS ELECTRIC CO., LTD.			
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE
					1枚-2G	1枚-2G	1枚-2G	SPECIFICATIONS
					'99.9.07	'99.9.-7	'99.9.-6	DOCUMENT NO.
					相沢	河部	渡邊	5S000RM-01 (2/2)
SYMB.	DATE	APPD.	CHKD.	DSGD.				

ご使用上の注意

PRECAUTION IN USE

1. 偏心ツマミをご使用になる場合

レハ[°]の中心より離れたところを作用点としてご使用になる場合、可能な限り
下図A寸法を短くしてご使用下さい。

If it will be used the operating point away from the center line of the lever, it should be shorter as possible.

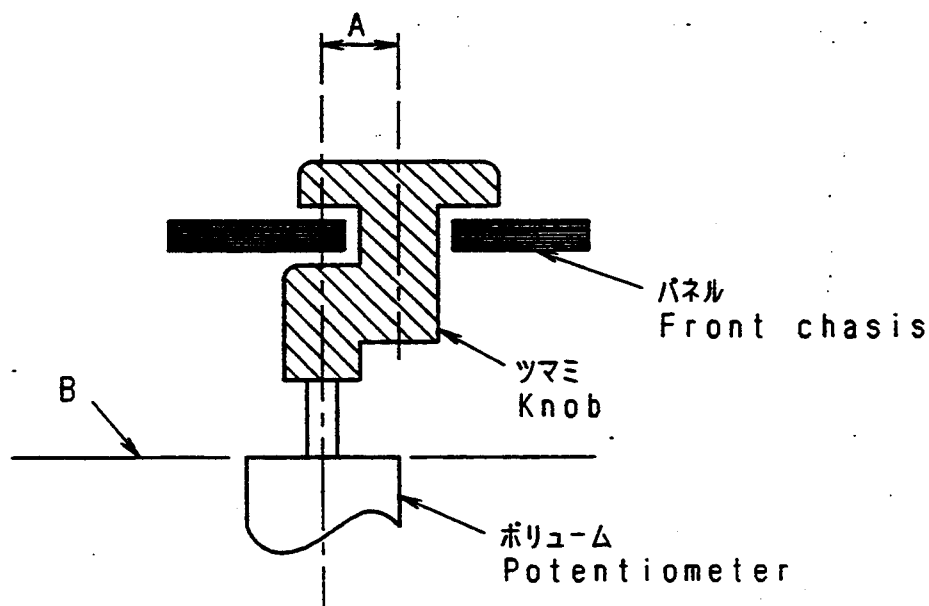
2. レハ[°]長さについて

レハ[°]長さについては、ツマミを含めて、下図B面より極力短いものをご使用願います。レハ[°]長さについては、作用点までの距離が短いほどしゅう動感覚が良好となり、長いほど好ましくない感覚になります。

About the length of lever

If conditions permit, it is advisable to use the shortest possible lever.

The longer the length up to operating point, the more unfavorable slide feeling will be given.



3. レハ[°]の駆動に関しては上記内容を考慮の上、セット実装を行い
あらかじめ異常のないことをご確認願います。

Regarding the operation of the lever, please consider the above mentioned, and make sure nothing is wrong with the operation under installing in your appliance that you plan to use our products actually.

4. ツマミ挿入及びレハ[°]操作は、ホ[°]リウムマウント基板に
ソリ(曲がり)のない状態で行って下さい。

Knob assembly on the lever and functioning the lever to be performed under the condition of P. C. B. without warp.

					ALPS ELECTRIC CO., LTD.				
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE	
					PDI-ENG1	PDI-ENG1	PDI-ENG1	スライドホ [°] リウム仕様書	
					95.7.24	95.7.24	95.7.24	SPECIFICATIONS	
					YOSHIOEA	KIMURA	Y.SAITOH	DOCUMENT NO.	
ORIGINAL 1-7-3 Y-Y K-N S-A					4S0001-200				
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD					

ORI

Circuit diagram

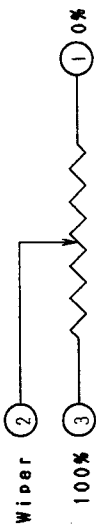
Motor



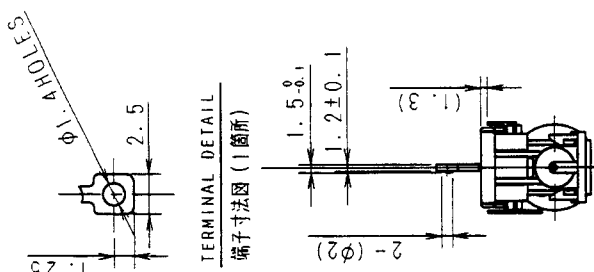
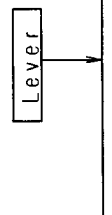
Moving direction of lever and contacts



Servo track

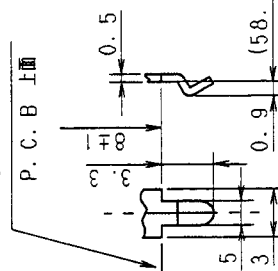


Touch sense track

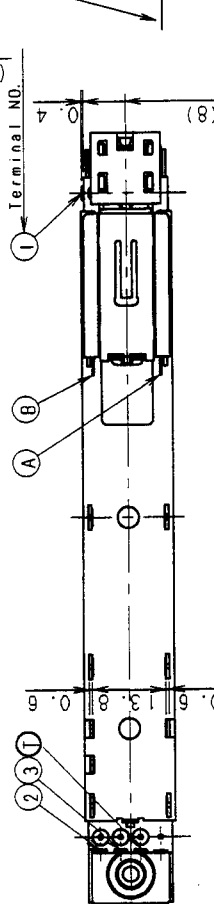
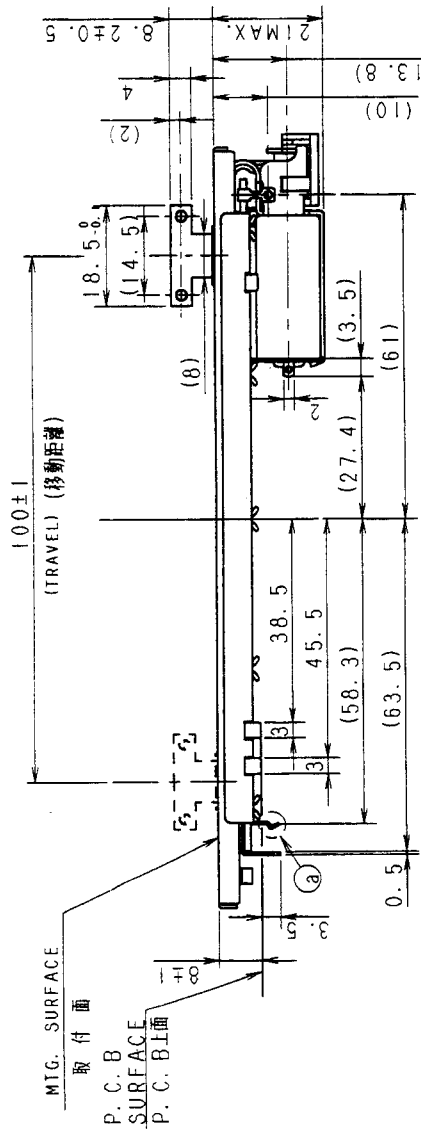
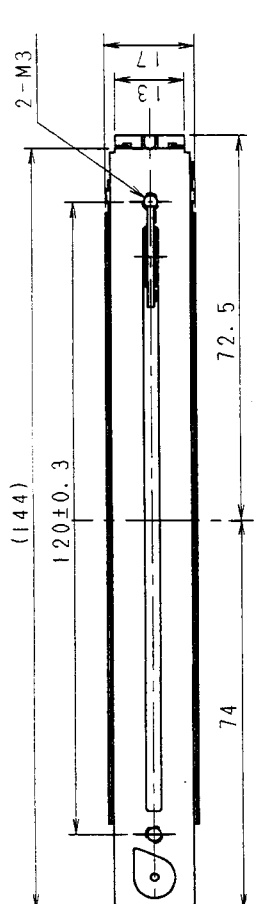


TERMINAL DETAIL

P. C. B
SURFACE

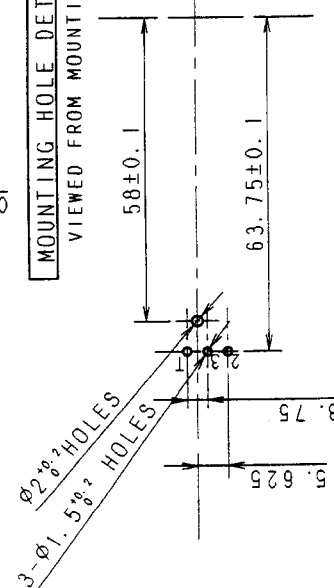


100



MOUNTING HOLE DETAIL (取付寸法図)
VIEWED FROM MOUNTING SIDE (挿入側より)

SNAP PORTION IS DESIGNED BASED
ON 1.6mm THICK P. C. B.
スナップ®部はP. C. B. 板厚1.6mm基準にて設計しております。



NOTES 1. MOUNTING SCREW THREAD LENGTH SHALL BE CHASSIS THICKNESS+3mm OR LESS.

2. IN CASE OF PUTTING A KNOB ON THE LEVER, THE HEIGHT OF THE KNOB FROM MTG. SURFACE SHALL BE 25mm OR LESS.

注 記

1. 取付用ネジの首下長さは、シャーシ板厚+3mm以下でご使用願います。
2. 取付面からツマミ先端まで25mm以内でご使用願います。

指定なき部分の許容差 TOLERANCES UNLESS OTHERWISE SPEC	$L \leq 10$	± 0.3
	$10 < L \leq 100$	± 0.5
	$100 \leq L$	± 0.8
角度 ANGULAR DIMENSION		$\pm 5^\circ$

 ALPS ELECTRIC CO., LTD.	
OSGSD. 1-GROUP3	NO.
Y. K. WATANABE	MAR. 16 1999
CHKD.	SCALE  1
CHKD. <i>J. Kondo Mar. 18 1999</i>	 TITLE 100形 単邊 モーター駆動アイダ
APPD. <i>K. Watanabe Mar. 18 1999</i>	UNIT  mm
DOCUMENT NO. SAO1RM923	