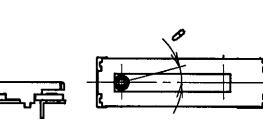
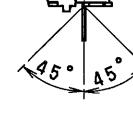
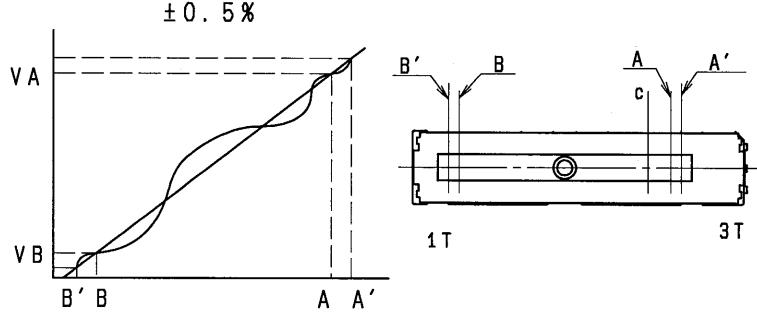
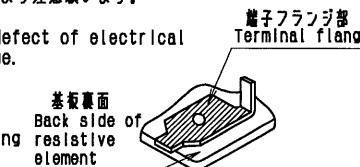


CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
1.	一般事項 General requirements	
1.1	使用温度範囲 -30°C~+85°C Operating temperature range	
1.2	保存温度範囲 -40°C~+90°C Storage temperature range	
1.3	試験条件 Test conditions  特に規定がない限り、試験及び測定は常温、常湿、常気圧の標準状態で行う。 ( 温度5~35°C、湿度 45~85%RH、気圧86~106kPa ) 但し、判定に疑義を生じた場合は次の条件で行うこと。 温度20±2°C、相対湿度60~70%RH、気圧86~106kPa Unless otherwise specified, a standard atmospheric conditions for measuring and testing shall be as follows.  Ambient temperature : 5°C to 35°C Relative humidity : 45% to 85% Air pressure : 86kPa to 106kPa If there is any doubt about the results, measurements shall be made within the following limits. Ambient temperature : 20±2°C Relative humidity : 60% to 70% Air pressure : 86kPa to 106kPa	
1.4	その他 Others  Customer and Supplier must work together to solve any problems that may be in the specifications.	
2.	外観・寸法 Appearance・Dimensions	
2.1	外観 Appearance 各部の仕上げは良好で機能上有害なサビ、キズ、フレ、メッキ不良及び剥離などがあつてはならない。  The appearance of the sensor shall be well done and not have any excessive rust, crack, poor plating and discolor in any parts.	
2.2	寸法 Dimensions This item shall be in accordance with the attached assembly drawing.	

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
3.	機械的性能 Mechanical characteristics	
3.1	メカストローク 個別製品組立図による。 Mechanical travel This item shall be in accordance with the attached assembly drawing.	
3.2	実使用 取付基準C点より1T側へ27.5mmの点をB点とする。 ストローク B点より3T側へ 30mmの点をA点とする。 B-A間を実使用ストロークとする。  Actual travel A REFERENCE POINT 'C' is used for installing the sensor. The REFERENCE POINT 'C' shall be a position in accordance with the attached assembly drawing. A POINT 'B' shall be a position 27.5 mm from the REFERENCE POINT 'C' toward term.1 side. A POINT 'A' shall be a position 30 mm from the POINT 'B' toward the term.3 side. The actual travel shall be the travel between the POINT 'B' and the POINT 'A'	
3.3	有効ストローク B点より1T側へ0.5mmの点をB'点とする。 ( リニアリティー A点より3T側へ0.5mmの点をA'点とする。 保証範囲 ) B'-A'間を有効ストロークとする。  Effective travel (Linearity specification applies to this travel) A POINT 'B'' shall be a position of 0.5mm from the POINT 'B' toward the term.1 side. A POINT 'A'' shall be a position of 0.5mm from the POINT 'A' toward the term.3 side. The effective travel shall be the travel between the POINT 'B'' and the POINT 'A'.	
3.4	作動力 Operating force 0.25N or less. Lever travelling speed : 5mm/s.	0.25N以下(移動速度は5mm/秒とする。)
3.5	レバーの 停止距離の両末端において棒上面より2mmの位置に、10Nの力を10秒間加え、 移動止強度 著しいガタ、及び接触不良を生じないこと。 stopper strength After applying a static load of 10N to the lever at a point of 2mm from the frame-surface for 10 s. on condition that the lever position at both ends of the mechanical travel, the sensor shall not have intermittent contact or excessive mechanical damage.	
3.6	レバーの レバーの押し方向および引張り方向に、10Nの力を10秒間加え 押引強度 レバーのガタ、及び破損等がなく、電気的性能を満足すること。 Thrust and tensile lever After applying a thrust and a tensile static load of 10N to the lever from a parallel direction to the lever for 10 s. the sensor shall not have intermittent contact or excessive mechanical damages.	
<b>ALPS ELECTRIC CO., LTD.</b>		
SYMB.	DATE	APPD. CHKD. DSBD.
		M-2枚(G) '11-07-28 満 満
		M-2枚 '11-07-28 全く本(す) 満 水
		M-2枚 '11-07-28 全く本(す) 満 水
		TITLE 規格書 SPECIFICATIONS DOCUMENT NO. 5S321S0016 (1/6)

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
3. 7 レバーの横振れ	1. 6mm P-P以下。 レバーは枠上面より2mmの位置に1Nの力を移動方向に対して直角に加えて測定する。	Lever wobble 1.6mm p-p max. it shall be measured on condition that the lever is subjected to a static load of 1N at a point of 2mm from the frame-surface from a perpendicular direction to the lever.
3. 8 レバーの傾き 及びねじれ	θは2度以下。 Lever inclination and twist 2 degree max.	
3. 9 レバーの 片側0.5mm以下。	センタースレ 枠角穴中心に対するレバーセンターからのずれを片側ごと測定する。	
3. 10 端子引張り強度	Lever deviation 0.5mm max. for each side. The deviation shall be measured from the center of a rectangular hole on the frame to the center of the lever.	
3. 11 端子曲げ強度	端子先端に10Nの力を30±1秒間、垂直に引っ張った後、端子の切れ又は緩みがなく、接触不良を生じないこと。	Terminal tensile strength After applying a static load of 10N to the terminal for 30±1 s., the sensor shall not have intermittent contact or excessive mechanical damage such as loose or breakage.
Terminal bending strength	端子を指で45° 曲げ元に戻す。これを1回とし左右1回行った後、端子の切れ又は緩みがなく、接触不良を生じないこと。	

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
4.5 ヒステリシス	$\pm 0.4\%$ 当項目については、レバーと治具の取り付け状態、治具そのもののヒステリシスが問題となるため、誤差が生じる場合、アルプス製専用治具にて測定のこと。	
Hysteresis	$\pm 0.4\%$ The hysteresis shall be measured by using of the ALPS measuring equipments, because it is susceptible to measuring conditions.	
4.6 リニアリティー	端子1-3間に定格電圧を加え、指定基準位置B, A点での実測出力値VB, VAを結んだ直線を理想直線とし、1-3端子間への印加電圧を100%としたときの理論直線に対する偏差を%で表す。 測定は、B'→A'方向にレバーを移動して行うこと。	
Linearity	The linearity shall be defined the percentage of variation of the output voltage from the POINT 'B' to the POINT 'A' compared with the ideal straight line. The ideal straight line is drawn to connect output voltage points at the POINT 'B' and the POINT 'A' on each product. Measurement shall be made on lever movement from 'B' to 'A'.  	
4.7 絶縁抵抗	端子-枠間 100MΩ以上 D.C. 100Vの電圧を印加して測定。	
Insulation resistance	100M ohm minimum. (Between terminals and the frame) Measuring voltage: 100V D.C.	
4.8 耐電圧	端子-枠間 A.C. 100V r.m.s. 1分間 感度電流2mA(周波数 50/60Hz)損傷、アーキおよび、絶縁破壊を生じないこと。 Dielectric withstand voltage 100V A.C. 1 min. (Between terminals and the frame) Test voltage frequency: 50 or 60Hz. Detect current :2mA. Without damage or arcing.	

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
5. 耐久性性能	Endurance	
5.1 無負荷耐久寿命	200,000サイクル以上 全抵抗値 : 初期値±15% リニアリティー : ±0.7% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。 無負荷にてレバーを64mm/秒の速さで1日5,000±200サイクルで耐久させる。	
Endurance without load	200,000 cycles specifications: Overall resistance: The Variation is $\pm 15\%$ against the initial value. Linearity : $\pm 0.7\%$ Other items should be satisfied with initial mechanical and electrical specification.	
Test method:	The lever shall be traveled from one end to the other end and returned to its original position extended over 90% or more of the actual travel without electrical load. And the moving contact shall be subjected 64mm/s. velocity for a total of 5000±200cycles for 24 hours.	
5.2 はんだ耐熱	手はんだコテ先温度350°C以下、時間3秒以内にて、著しいガタ、接触不良を生じないこと。 端子フランジ部にはんだが付かないよう注意願います。 Resistance to soldering heat After soldering, the sensor shall be no defect of electrical contact and no excessive mechanical damage. The soldering method shall be as follows: Bit temperature: 350°C max. Duration: 3 s. (The soldering shall be done by a soldering resistive iron only and do not solder a flange part of the terminal.)	
5.3 はんだぬれ性	端子先端から約2mmを250±5°Cのはんだ槽に3秒間浸漬させる。 はんだ浸漬面積の90%以上新しいはんだでぬれていること。 をだし、破断面は除く。 Solderability About 2mm from the tip of terminal is soaked in the solder tank of 250±5°C for 3s. A new uniform coating of solder shall cover a minimum of 90% of the surface being immersed. Except for cut surface.	
APPD	CHKD	DSDD
M-2款(B) '11-07-28 清測	M-2款 '11-07-28 金木(手)	M-2款 '11-07-28 清水
SYMB DATE APPD CHKD DSDD	ALPS ELECTRIC CO., LTD.	
	TITLE 規格書 SPECIFICATIONS	
	DOCUMENT NO. 55321S0016 (3/6)	

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
5. 2 耐寒性	-40±3°Cにて240±8時間試験後、常温常湿中に1時間放置後測定する。 全抵抗値 : 初期値±20% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。	
Low temperature storage		
Temperature	: -40±3°C	
Storage time	: 240±8 hours	
Test condition:		
Overall resistance:	The Variation is ±20% against the initial value.	
Other items should be satisfied with		
Initial mechanical and electrical specification.		
Measuring condition:		
After testing specimens in the specified temperature shall be stored in the standard atmospheric condition for one hour and measure these specimens after removing water from each specimen.		
5. 3 耐熱性	90±2°Cにて240±8時間試験後、常温常湿中に1時間放置し測定する。 全抵抗値 : 初期値+5~-30% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。	
High temperature storage		
Temperature	: +90±2°C	
Storage time	: 240±8 hours	
Test condition:		
Overall resistance:	The Variation is +5%/-30% against the initial value.	
Other items should be satisfied with		
Initial mechanical and electrical specification.		
Measuring condition:		
After testing specimens in the specified temperature shall be stored in the standard atmospheric condition for one hour and measure these specimens.		
5. 4 耐湿性	60±2°C、相対湿度90~95%にて240時間放置後、常温常湿中に1時間放置後測定する。 全抵抗値 : 初期値+35~-5% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。 但し、水滴は取り除き測定するものとする。	
Dump heat		
Temperature	: +60±2°C	
Relative humidity	: 90 to 95%	
Storage time	: 240 hours	
Test condition:		
Overall resistance:	The Variation is +35%/-5% against the initial value.	
Other items should be satisfied with		
Initial mechanical and electrical specification.		
Measuring condition:		
After testing specimens in the heat, they shall be stored in the standard atmospheric condition for one hour and measure these specimens after removing water from each specimen.		

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR																		
5.5 耐湿負荷 寿命特性																				
60±2℃、相対湿度90～95%RHで定格電圧D.C. 5Vを1時間30分加え 30分切るサイクルを240±10時間繰り返し、常温常湿中に5時間 放置後測定する。																				
全抵抗値 : 初期値±20% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。 但し、水滴は取り除き測定するものとする。																				
Moisture resistance under load	Test method:	Rated 5V D.C. shall be applied in a thermohydrostatic chamber of 60±2°C and 90 to 95%RH for 1 hour and 30 minutes and for 30 minutes without load. Repeat this cycle for 240±10 hours.	Overall resistance: The Variation is ±20% against the initial value.	Other items should be satisfied with initial mechanical and electrical specification.	Measuring condition: After testing specimens, they shall be stored in the standard atmospheric condition for more 5 hours and measure these specimens after removing water from each specimen.															
5.6 温度サイクル	下記条件で 5サイクル試験後、常温常湿中に1時間放置し、1時間以内に測定する。	全抵抗値 : 初期値±20% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。	Change of temperature	Duration: 5 cycles	Test method: Subject specimens in the following conditions for 5 cycles.															
					<table border="1"> <thead> <tr> <th>段階 Step</th> <th>温度 Temperature</th> <th>時間 Time</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>-40±3℃</td> <td>30分 30 min.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>常温 The standard atmospheric condition</td> <td>10~15分 10 to 15 min.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>85±2℃</td> <td>30分 30 min.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>常温 The standard atmospheric condition</td> <td>10~15分 10 to 15 min.</td> </tr> </tbody> </table>	段階 Step	温度 Temperature	時間 Time	1	-40±3℃	30分 30 min.	2	常温 The standard atmospheric condition	10~15分 10 to 15 min.	3	85±2℃	30分 30 min.	4	常温 The standard atmospheric condition	10~15分 10 to 15 min.
段階 Step	温度 Temperature	時間 Time																		
1	-40±3℃	30分 30 min.																		
2	常温 The standard atmospheric condition	10~15分 10 to 15 min.																		
3	85±2℃	30分 30 min.																		
4	常温 The standard atmospheric condition	10~15分 10 to 15 min.																		
Overall resistance: The Variation is ±20% against the initial value. Other items should be satisfied with initial mechanical and electrical specification.																				
Measuring condition: After testing specimens, they shall be stored in the standard atmospheric condition for one hour, and they shall be measured within one hour later.																				
		ALPS ELECTRIC CO., LTD.																		
APPD.	CHKD.	DSBD.	TITLE 規格書 SPECIFICATIONS																	
M-2級(G)	M-2級	M-2級																		
11-07-28	11-07-28	11-07-28																		
満 漏	空々本(亨)	満 水	DOCUMENT NO.																	
SYMB.	DATE	APPD.	CHKD.	DSBD.	5532150016 (4/6)															

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR
5. 7 耐振性	下記条件にて、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。 振動条件：周波数 10~200Hz (掃引時間 20分) 加速度 43.1m/S <sup>2</sup> (最大振幅 10mm) 時間 X, Y, Z方向各2時間	Vibration Vibration mode : 2 hours in each of 3 mutually perpendicular axes. (A total of 6 hours.) Vibration frequency : 10 to 200Hz(sweep:20minutes) Acceleration 43.1m/S <sup>2</sup> (maximum amplitude:10mm) After being subjected the above condition, sensor to meet Items initial mechanical and electrical specification.
5. 8 耐硫化性	40±2°C、相対湿度70~80%、硫化水素ガス濃度1±0.5ppmにて96時間放置後、常温常湿中に24時間放置し測定する。 全抵抗値：初期値±20% その他は、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。	Resistance to sulfur Storage time : 96 hours Temperature : +40±2°C Relative humidity : 70 to 80% Gas : hydrogen sulfide Density of the gas: 1±0.5ppm Test method: Overall resistance: The variation is ±20% against the initial value. Other items should be satisfied with initial mechanical and electrical specification.
5. 9 低温動作	JIS C 5261 7. 1項による。(試験温度:-40±3°Cとする。) 全抵抗値：初期値±20% 作動力 : 0.25N以下	Measuring condition: After testing specimens in the gas, they shall be stored in the standard atmospheric condition for 24 hours and measure these specimens.
5. 10 耐衝撃性	下記条件にて、初期の機械的性能及び電気的性能を満足する事。 落下条件：衝撃加速度 980~1078m/S <sup>2</sup> 回数 6面、各10回 Shock Peak acceleration : 980 to 1078m/S <sup>2</sup> . Duration of pulse : 6 ms. Time : 10 shocks in each direction along three mutually perpendicular axis of the specimens. The rest of characteristics, Item Initial mechanical and electrical specification.	Low temperature operation Temperature : -40±3°C Storage time : 2 hours Overall resistance: The variation is ±20% against the initial value. Operating force : 0.25N max.

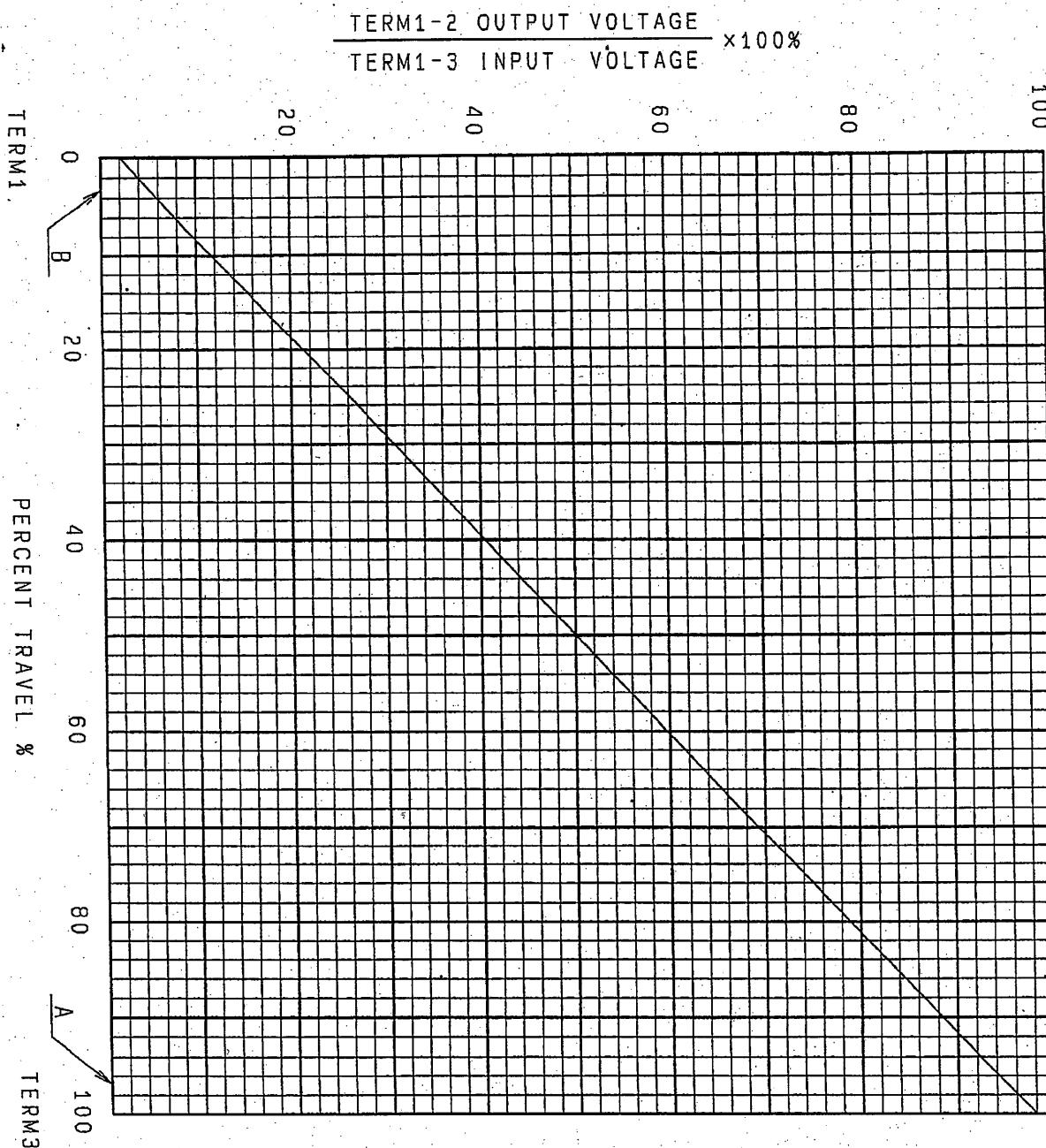
CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR		
6. 注意事項 Note	6. 1 端子部のはんだ付けについて（但し、*1はリード端子品を除く） *1 端子部のはんだ付けは、片面のプリント配線基板やフレキシブル基板をご使用下さい。	Wireing, connector etc. リード線、コネクタ etc. Soldering はんだ付け Rigid or flexible single sided P.C.B. 片面プリント配線基板(含 フレキシブル基板)		
	・両面スルーホール基板の使用や、リード線を直角はんだ付けすることは避けてください。 ・図のようにP.W.B.の上面にはんだ付けをする配線は、お避け下さい。 Please avoid soldering on upper surface of P.W.B. as shown	端子 Terminal はんだ Solder はんだ Solder P.W.B.		
	*2 フランジ部やハトメ穴部にはんだが流れ込むと、熱はんだの応力により抵抗体と端子の接触部がゆるみ接触不安定になります。 Soldering terminals *1 Rigid or flexible single sided P.C.B. to be used for soldering terminals. Avoid using double sided through-hole P.C.B. or direct soldering to the terminals. (*1 Not applicable to lead terminal type.)	Soldering terminals *1 Use protection material to the flange so that solder does not penetrate to the flange portion. If flange portion or eyelet is subjected to solder, intermittent contact may occur due to loose terminal caused by heat effect.		
		断面A-A Cross section A-A 端子フランジ部 Terminal flange ハトメ穴部 Terminal/Eyelet 端子 Terminal 接触部 Contact 抵抗体 Resistive element Resistive element		
		基板に導入される金属部ははんだ付けしてご使用願います。 Solder all metal inserted fixing including terminals & metal lugs into a substrate.		
		ALPS ELECTRIC CO., LTD.		
	APPD M-2版(6) '11-07-28 済	CHKD M-2版 '11-07-28 金木(サ) 済	DSDD M-2版 '11-07-28 清水	TITLE 規格書 SPECIFICATIONS DOCUMENT NO. 5S321S0016 (5/6)
SYMB	DATE	APPD CHKD DSDD		

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR	
6. 2 接続インピーダンスについて			
当センサは、図1のよう、その出力端子をマイコンのA/Dポートに直接接続して使う事を前提に製作されています。つまり、接続インピーダンスの値はメガオームオーダーを前提とし、センサ内部の接触抵抗をかなり高めに設定しています。よって、図2のような回路をご使用になる場合は、接続インピーダンスが1MΩ以下にならないように、ご配慮願います。			
Load Impedance Since this sensor is designed the output to be connected directly to the A/D port, the load impedance to be meg ohm level, so the contact resistance of the sensor is at rather high. Please refer to Fig-1. So when you use it in the circuit like Fig-2, please make sure that impedance should be over than 1M ohm.			
6. 3 ノイズ対策について			
センサからのデータ取り込みの際、まれに発生する取り込みミスや、外部ノイズの飛び込みと思われる、再現性の無いノイズの影響を最小限に抑えるため、ソフト上で以下のよう配慮をお願いします。 例) データの取り込みは、必ず数回行い平均を取る。 取り込みミスと思われるデータは無効にするような判断をさせる。 疑義が発生した場合、再取り込みをする。 上記内容を組み合わせる、等。			
Noise protection We would like you to take the mentioned below into consideration in your software to minimize influence of non-reproducible noise and missing data from the sensor which might occur by any chance. ex) Getting data from the sensor should be conducted multi-times, then take an average. Suspected data must be checked if that they are invalid, then take data again if necessary. Combination of these actions, etc.			

CLASS NO.	TITLE	LINEAR POSITION SENSOR																							
6. 4 レバー駆動方法について																									
当センサのレバーは、シャウ動子(ブラシ)を保持するシャウ動子受けと一体になっており、異常な負荷が加わると性能に影響を及ぼします。 レバー駆動時には、下図のように、ねじり方向や傾き方向に異常な負荷が加わらないよう、レバー長さの範囲内でストローク方向に駆動させてください。																									
Actuating lever If an excessive impact or pressure is applied to the lever, electrical characteristics may be affected because the lever is a part of wiper holder. Twisting or inclination of the lever to be avoided, move the lever within the specified travel in actuating the lever as shown in the figure below.																									
<p>ストローク方向 Travel</p> <p>ねじり方向 Twist</p> <p>傾き方向 Inclination</p>																									
<b>ALPS ELECTRIC CO., LTD.</b>																									
<table border="1"> <tr> <td>APPD.</td> <td>CHKD.</td> <td>DSBD.</td> <td>TITLE</td> </tr> <tr> <td>M-2版(6)</td> <td>M-2版</td> <td>M-2版</td> <td>規格書 SPECIFICATIONS</td> </tr> <tr> <td>'11-07-28</td> <td>'11-07-28</td> <td>'11-07-28</td> <td></td> </tr> <tr> <td>済</td> <td>在庫(予)</td> <td>済</td> <td></td> </tr> <tr> <td>SYMB</td> <td>DATE</td> <td>APPD</td> <td>CHKD</td> <td>DSBD</td> <td>TITLE</td> </tr> </table>				APPD.	CHKD.	DSBD.	TITLE	M-2版(6)	M-2版	M-2版	規格書 SPECIFICATIONS	'11-07-28	'11-07-28	'11-07-28		済	在庫(予)	済		SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSBD	TITLE
APPD.	CHKD.	DSBD.	TITLE																						
M-2版(6)	M-2版	M-2版	規格書 SPECIFICATIONS																						
'11-07-28	'11-07-28	'11-07-28																							
済	在庫(予)	済																							
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSBD	TITLE																				
DOCUMENT NO. 5S321S0016 (6/6)																									

USED ON	32 mm. TRAVEL TYPE	NAME
(%)		RESISTANCE TAPER
ALPS	ALPS ELECTRIC CO., LTD.	TITLE
	1-7 YUKIGAYA OTSUKA-CHO	SPECIFICATIONS
	OTA-KU TOKYO JAPAN	

TAPERED CURVE: ALPS "B"



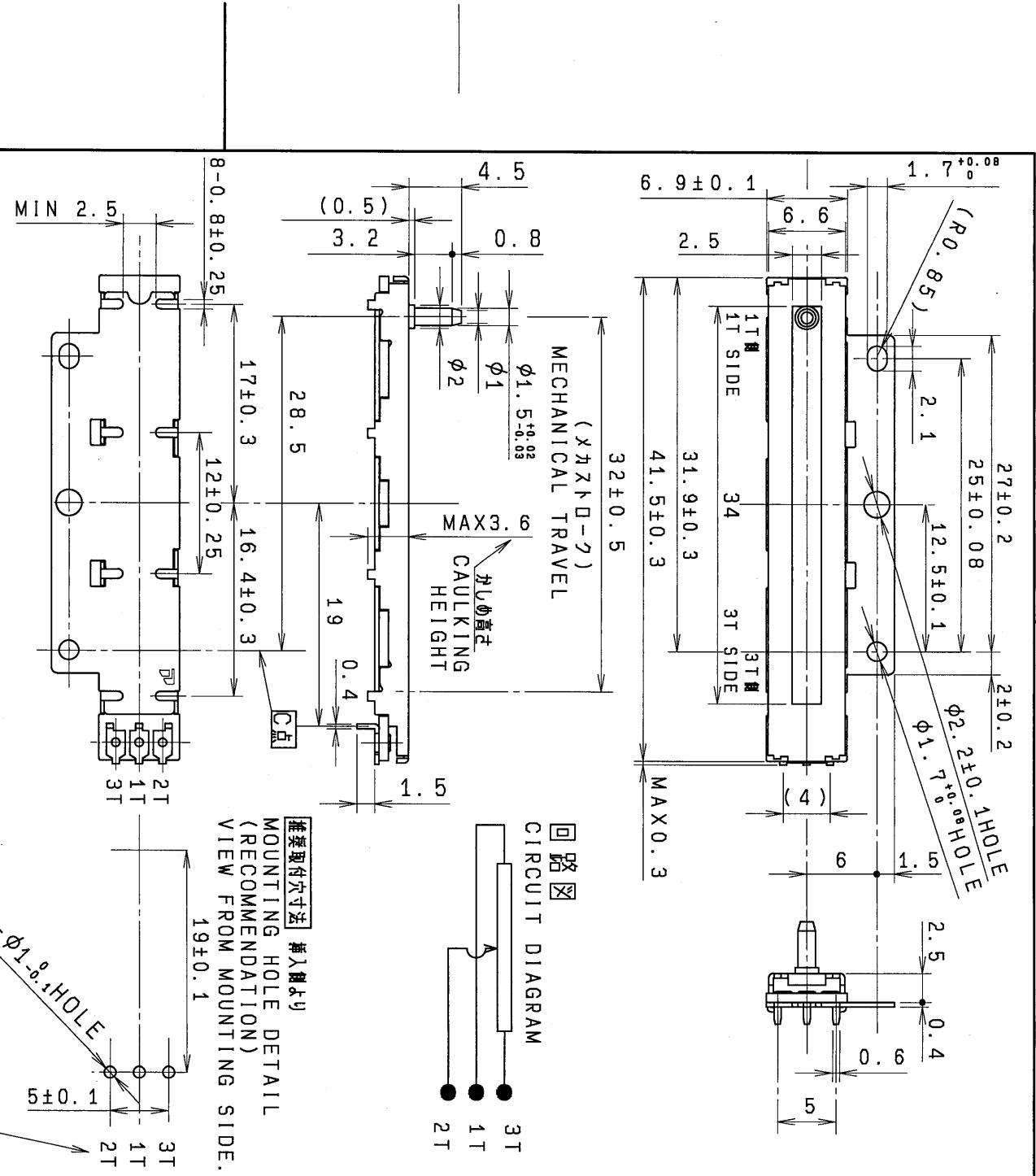
NOTES: PERCENT VOLTAGE  
CHECK POINT

TOLERANCE

POINT 'B' 3.1% (1mm) TRAVEL FROM TERM. 1 5±3%  
POINT 'A' 96.9% (31mm) TRAVEL FROM TERM. 1 95±3%

			APPD.	CHKD.	DSGD.	NAME
						RESISTANCE TAPER
ORG	95-02-07	Y. O	K. M	R. O	Mar.24'90	Mar.24'90
SYMB.	DATE.	APPD.	CHKD.	DSGD.	K. Maruyama	A. T. S. S.

52.9%  
SBS 85



庄

2. 推奨取付寸法は、取付基板設計用の参考寸法である。

NOTE

- NOTE 1. POINT 'C' IS A REFERENCE POINT FOR MOUNTING. 2. MOUNTING HOLE DATEL SHOWS REFERENCE DIMENTION FOR P.C. BOARD DESINGING.

PART NO.	NAME	MATERIAL NAME / CODE	FINISH
<b>ALPS ELECTRIC CO., LTD.</b>			
	DSGD.	SCALE	NO.
	Y. SHIMIZU	2 : 1	
	CHKD.		TITLE
	T. SASAKI	2011-11-10	LINEAR POSITION SENSOR
	APPD.		
SYMB	DATE	UNIT	DOCUMENT NO.
	APPD CHKD DSGD S. MIZOBUCHI 2011-11-10	m m	S321SGJ25(0)