

시험 성적서 (TEST REPORT)



성적서 번호 : 15-049680-01-1
Report No.

페이지 (1) / (총 3)
Page of Pages



1. 의뢰자 (Client)

기관명 (Name) : (주)다스

주소 (Address) : 경기 화성시 비봉면 비봉로 128 (309-23, 309-24)

의뢰일자 (Date of Receipt) : 2015. 08. 24.

2. 시험성적서의 용도 (Use of Report) : Q.C

3. 시험대상품목/물질/시료명 (Test Sample)

제품명 (Description) : 회전각 센서

제작회사 (Manufacturer) : (주)다스

모델명 (Model Name) : DRS-10

제조번호 (Serial Number) : 15-094

기타 (Remark) :

4. 시험기간 (Date of Test) : 2015년 08월 31일 ~ 2015년 08월 31일

5. 시험규격/방법 (Test Standard/Method) : 의뢰자 사양

6. 시험환경 (Testing Environment)

온도 (Temperature) : (20.2 ± 0.2) °C,

습도 (Humidity) : (55 ± 2) % R.H.


7. 시험결과 (Test Results) : 시험결과 참조

비고 (Note) : 1. 이 성적서는 의뢰자가 제출한 시료에 대한 시험결과이며,

(The test results contained apply only to the test sample(s) supplied by the client)

2. 우리 원의 사전 동의 없이 본성적서의 전부 혹은 일부를 복사할 수 없습니다.

(This test report shall not be reproduced in full or in part without approval of the KTL in advance.)

확 인 Affirmation	작성자 (Tested by)	 (Signature)	기술책임자 (Technical Manager)	 (Signature)
	성 명 (Name) : 노현수		성 명 (Name) : 정홍환	

2015. 08. 31.

한국산업기술시험원장



경기도 안산시 상록구 해안로 723 (723, Hae-an-ro, Sangnok-gu, Ansan-si, Gyeonggi-do, KOREA) Tel.031-500-0217 Fax. 031-500-0389

FP204-01-03



* 위 마크는 추후 전자확인증 대조 프로그램에서 원본대조시 사용되는 2D코드입니다.

시험 결과 (Test Results)

1. 일반 사항

- ◇ 제품명 : 회전각 센서
- ◇ 제작회사 : (주)다스
- ◇ 모델명 : DRS-10
- ◇ 제조번호 : 15-094

2. 사용한 표준장비

사용장비명 Description	제작회사 및 형식 Manufacturer and Model	기기번호 Serial Number	차기교정예정일자 The due date of next calibration	교정기관 Calibration Laboratory
Rotary tables	RPI / DP200	044-06	2017. 07. 22.	KTL
Digital multimeters	Agilent / 34401A	MY47038365	2016. 05. 07.	KTL
DC power supplies	Agilent / E3645A	MY40001013	2015. 09. 11.	KTL

3. 시험 결과

구간 (°)	측정 내역			평균	표준편차	각도환산값 (°)
	1회	2회	3회			
0 ~ 10	0.112	0.112	0.112	0.112 0	0.000	10.080
20	0.224	0.224	0.224	0.224 0	0.000	20.160
30	0.338	0.338	0.338	0.338 0	0.000	30.420
40	0.450	0.450	0.450	0.450 0	0.000	40.500
50	0.563	0.563	0.563	0.563 0	0.000	50.670
60	0.674	0.676	0.676	0.675 3	0.001	60.780
70	0.788	0.788	0.788	0.788 0	0.000	70.920
80	0.900	0.900	0.900	0.900 0	0.000	81.000
90	1.013	1.013	1.013	1.013 0	0.000	93.870
100	1.125	1.125	1.125	1.125 0	0.000	101.250
110	1.239	1.239	1.239	1.239 0	0.000	111.510
120	1.350	1.351	1.351	1.350 7	0.001	121.560
130	1.462	1.462	1.462	1.462 0	0.000	131.580
140	1.574	1.574	1.574	1.574 0	0.000	141.660
150	1.685	1.685	1.685	1.685 0	0.000	151.650

FP204-02-02



* 위 마크는 추후 전자확인용 대조 프로그램에서 원본대조시 사용되는 2D코드입니다.



구간 (°)	측 정 내 역			평균	표준편차	각도환산값 (°)
	1회	2회	3회			
160	1.796	1.796	1.796	1.796 0	0.000	161.640
170	1.905	1.905	1.905	1.905 0	0.000	171.450
180	2.016	2.016	2.016	2.016 0	0.000	181.440
190	2.126	2.126	2.126	2.126 0	0.000	191.340
200	2.237	2.237	2.238	2.237 3	0.001	201.360
210	2.348	2.348	2.348	2.348 0	0.000	211.320
220	2.460	2.460	2.460	2.460 0	0.000	221.400
230	2.570	2.570	2.570	2.570 0	0.000	231.300
240	2.681	2.681	2.681	2.681 0	0.000	241.290
250	2.791	2.791	2.791	2.791 0	0.000	254.760
260	2.902	2.902	2.902	2.902 0	0.000	261.180
270	3.015	3.015	3.015	3.015 0	0.000	271.350
280	3.129	3.128	3.129	3.128 7	0.001	281.580
290	3.241	3.242	3.242	3.241 7	0.001	291.750
300	3.354	3.354	3.354	3.354 0	0.000	301.860
310	3.466	3.466	3.466	3.466 0	0.000	311.940
320	3.578	3.578	3.578	3.578 0	0.000	322.020
330	3.690	3.690	3.690	3.690 0	0.000	332.100
340	3.802	3.802	3.802	3.802 0	0.000	342.180
350	3.916	3.916	3.916	3.916 0	0.000	352.440
360 (0)	0.000	0.000	0.000	0.000 0	0.000	0.000

참고)

- 인가전원 : 15V
- 센서와 마그네트의 이격거리 1 mm 이하
- 두 물체(센서 & 마그네트) 상호간의 동심도 차이에 의하여 센서의 출력값이 변할 수 있음

끝.

