

# DC Nennspannung Drehzahlreduzierung Elektrischer Permanentmagnet DC-Getriebemotor mit Encoder Kodiergerät

## Parameter

Effizienzklasse: IE 1

Spannung (V): DC 12V

Drehmoment: 0.11kg.cm-12kg.cm

Dauerstrom (A): 0,3a / 0.12a

Durchmesser:  $\varnothing$  25mm

Typ: Getriebemotor

Ausgangsleistung: 1.25w

Aufbau: Permanentmagnet

Schutzklasse: Explosionssicher

Zertifizierung: CE, ROHS

Anwendung: Auto, elektrisches Fahrrad, Toys, Intelligent robot, electric door lock, Finger-electronic locks, power grid switch, remote control switch, hotel lock, remote lock, Smart Lock, Intelligent lock, model aircraft, model airplane, Camera motor, appliance, mini Pan/Tilt camera

## Drehzahl (RPM):

12V: 977rpm 463rpm 201rpm 126rpm 95rpm 55rpm 41rpm 25rpm 19rpm 11rpm 8.6rpm

**Achtung: Bitte bestätigen Sie die Spannung und die Geschwindigkeit, bevor Sie bestellen.**

## Technische Daten

### 1. Standard-Einsatzbedingungen

1-1 Nennspannung: 12V

1-2 Drehrichtung: CW / im Uhrzeigersinn, wenn wir die Seite von Antriebswelle sehen.

1-3 Betriebstemperatur und -feuchtigkeit: Temperaturbereich von -10C ~ + 50C, Feuchtigkeitsbereich von 30% ~ 80%.

1-4 Lagertemperatur: Temperaturbereich von -20C ~ + 60C

### 2. Messbedingungen

2-1 Motorposition: Bei der Messung horizontal zu positionieren

2-2 Stromversorgung: Geregelter DC-Stromversorgung

--Lastgeschwindigkeit: 8.6-977 U / min.

--Robotik, Kleingeräte, Fanner, elektrischer Vorhang;

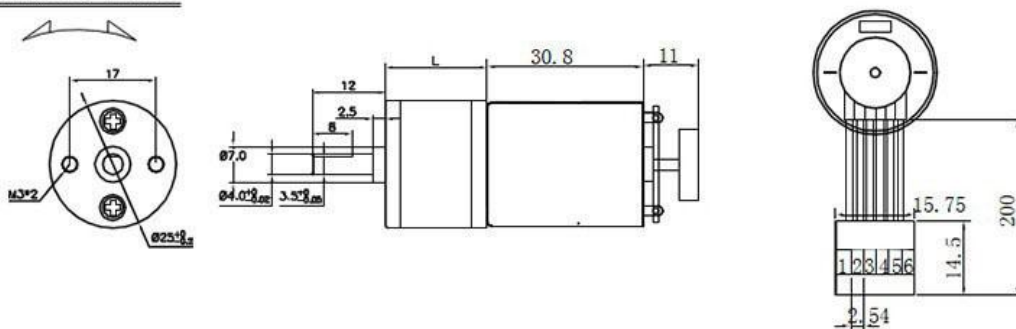
- Medizinische Pumpe, Chirurgie-Werkzeuge, medizinische Rührer, zentrifugale Maschine; Elektrisches Ventil, Stellglied, medizinisches Gerät.

- Elektromotor, niedriges Rauschen, niedriger Strom und kein Funke.

Übersetzung: 1/4.4, 1/9.28, 1/21.3, 1/34, 1/45, 1/78, 1/103, 1/171, 1/226, 1/378, 1/5

## Größe:

DIRECTION OF ROTATION



Parameter:

Betriebsspannung: Zwischen 6V und 24V DC

Nennspannung: 12V DC

Temperatur: -40C ~ + 120C

Anschluss An Encoder

1. Rot: Motor +

2. Schwarz: Motor-

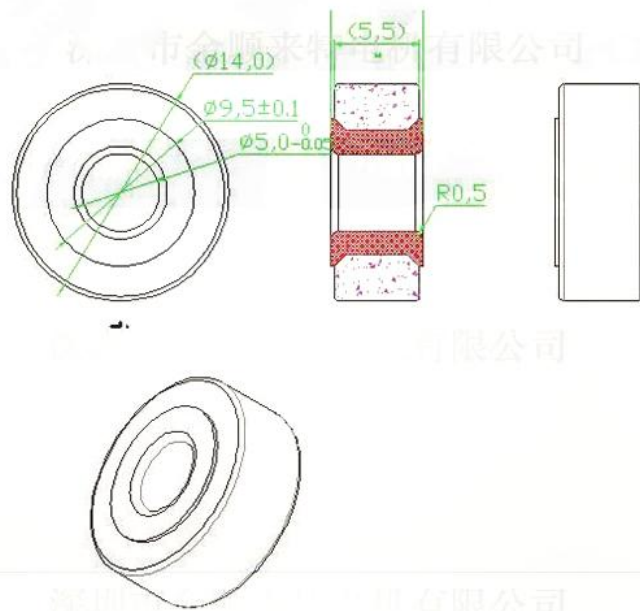
3. Grün: Hallsensor GND

4. Blau: Hall-Sensor Vcc

5. Gelb: Hall Sensor A Vout

6. Weiß. Hallsensor B Vout

Größe:



Anschluss An Encoder:



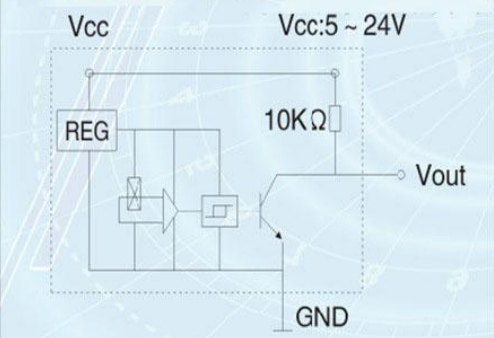
**Anschluss An Encoder**

1. MOTOR+
2. MOTOR-
3. HALL SENSOR GND
4. HALL SENSOR Vcc
5. HALL SENSOR A Vout
6. HALL SENSOR B Vout

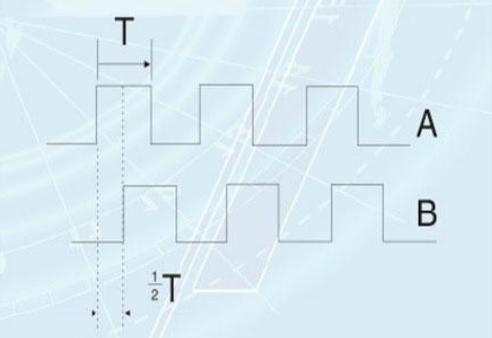
Encoder-Ausgang:

Dmm	12	16	20	24	28	36	42
A,B	3	3	12	12	16	16	18

**Ausgangsschaltungen**



**Ausgangswellenform**



Verhältnis über die Spannung und Geschwindigkeit

Parameter												
Spannung		Nulllast		Lastmoment				Blockierter Rotor		Reduktionsgetriebe		Gewicht
Workable	Spannung	Speed	Dauerstrom	speed	Dauerstrom	Dreh Moment	Leistung	Dreh Moment	Strom	Über setzung	Größe	Einheit
Bereich	Volt.V	rpm	ma	rpm	ma	kg.cm	W	kg.cm	A	1:00	mm	g
6-24V	12	977	46	781	300	0.11	1.25	0.55	1	4.4	15	80
6-24V	12	463	46	370	300	0.23	1.25	1.1	1	9.28	17	82
6-24V	12	201	46	168	250	0.53	1.25	2.65	1	21.3	19	84
6-24V	12	126	46	100	250	0.85	1.25	4.2	1	34	21	85
6-24V	12	95	46	76	200	1.1	1.25	5.5	1	45	21	86
6-24V	12	55	46	44	200	1.95	1.25	9.7	1	78	23	88
6-24V	12	41	46	32	150	2.5	1.25	12.5	1	103	23	89
6-24V	12	25	46	20	150	4.2	1.25	21	1	171	25	91
6-24V	12	19	46	15	120	5.6	1.25	28	1	226	25	92
6-24V	12	11	46	8.8	120	9.45	1.25	47	1	378	27	94
6-24V	12	8.6	46	6.8	120	12	1.25	60	1	500	27	96