

12V Zahnrad Getriebemotor mit Encoding hoher Drehmoment-Geschwindigkeits-Messungs-Motor für DIY Spielzeug

Parameter

Effizienzklasse: IE 2

Spannung (V): DC 12V

Drehmoment: 1 kg.cm-60kg.cm

Dauerstrom (A): 0.25a-0.46a

durchmesser: ϕ 37mm

Typ: Getriebemotor

Ausgangsleistung: 3-11w

Aufbau: Permanentmagnet

Schutzklasse: komplett geschlossen

Zertifizierung: CE, ROHS

Anwendung: Auto, elektrisches Fahrrad, Spielzeug, intelligente Sperre, elektronisches Türschloss, Finger-elektronische Schlösser, Netzschalter, Fernbedienung Schalter, Hotel Schloss, Mini Schwenk- / Neigekamera usw..

Drehzahl (RPM):

12V: 800rpm 500rpm 265rpm 166rpm 80rpm 55rpm 38rpm 30rpm 18rpm 10rpm 6rpm

24V: 1600rpm 1000rpm 530rpm 333rpm 178rpm 111rpm 76rpm 60rpm 37rpm 20rpm 12rpm

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

Technische Daten

1. Standard-Einsatzbedingungen

1-1 Nennspannung: **12V /24V**

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;

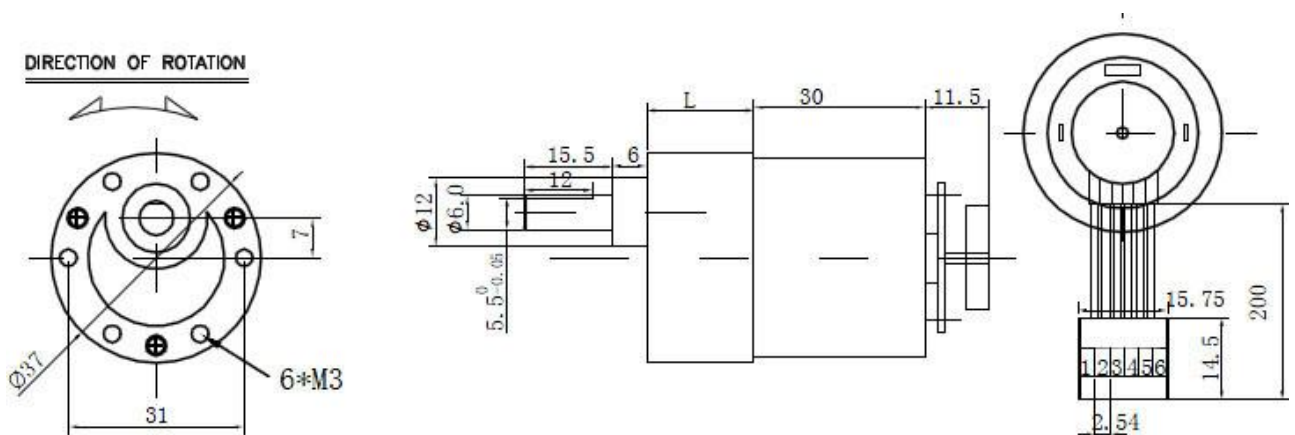
- Medizinische Pumpe, Chirurgie-Werkzeuge, medizinische Rührer, zentrifugale Maschine; Elektrisches Ventil, Stellglied, medizinisches Gerät.

- 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**

Hinweis: Wählen Sie nicht die falsche Linie von Rot und Schwarz, sonst wird es Encoder brennen.

Größe:



Parameter:

Spannung: 5-24v

Temperatur: -40°C ~ +120°C

Anschluss an Encoder

Rot: Motor Pluspol

Schwarz: Motor Minuspol

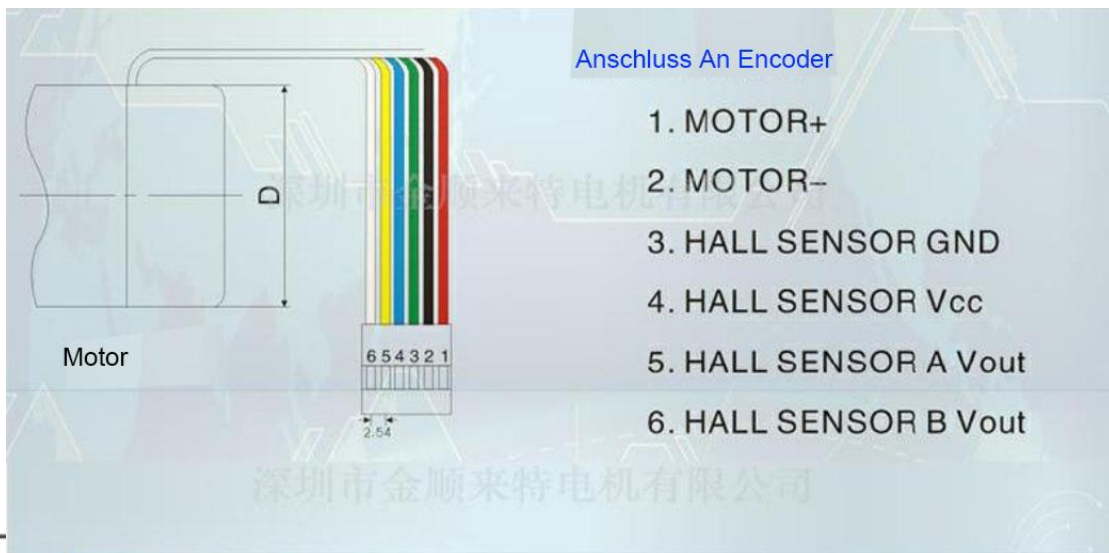
Grün: Encoder Masseleitung

Blau: Encoder Strom

Gelb: Signal A Ausgabepunkt

Weiß: Signal B Ausgabepunkt

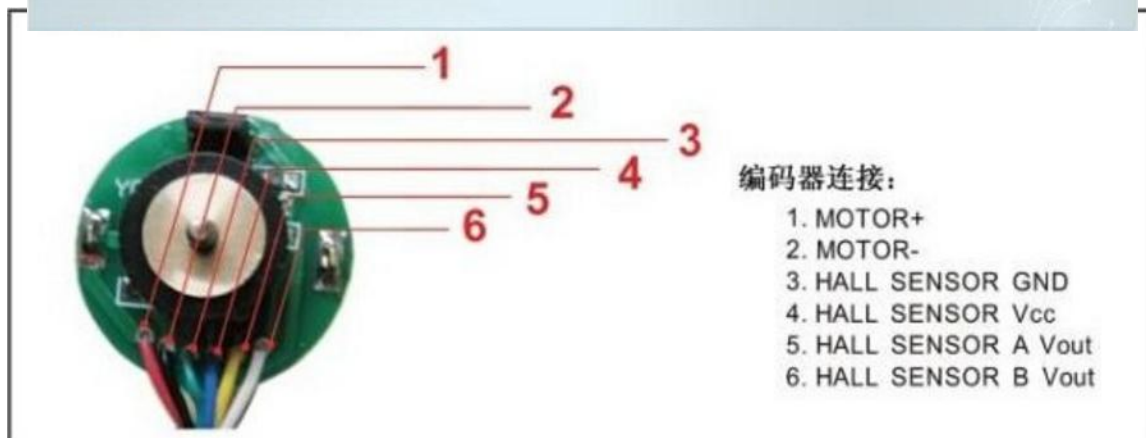
Anschluss An Encoder:



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

深圳市金顺来特电机有限公司



编码器连接:

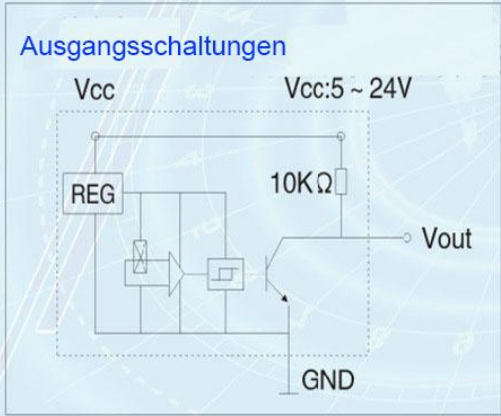
1. MOTOR+
2. MOTOR-
3. HALL SENSOR GND
4. HALL SENSOR Vcc
5. HALL SENSOR A Vout
6. HALL SENSOR B Vout

Hinweis: Wählen Sie nicht die falsche Linie von Rot und Schwarz, sonst wird es Encoder brennen.

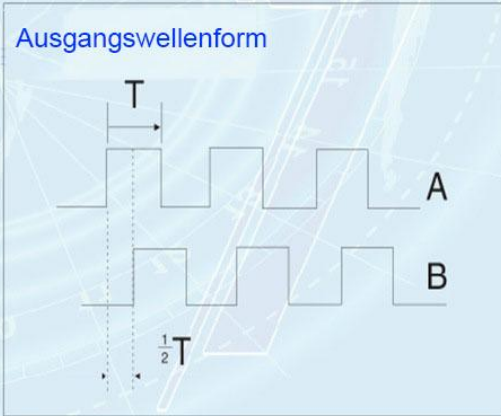
Encoder-Ausgang:

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
 Der Parameter von 12V ist die Hälfte von DC24V. Dieser Motor ist universal.

Tipp: Stall speed bedeutet Überziehgeschwindigkeit

item		voltage		no load		rated load				stall	
		ratio	range	test v	speed r/min	current mA	speed r/min	current MA	torque kg.cm	wattage W	torque kg.cm
3530 encoder	6.3	12-24	24	1600	70	1280	460	0.66	11	3.5	2.5
	10	12-24	24	1000	70	800	460	1	11	5.65	2.5
	18.8	12-24	24	530	70	430	460	2	11	10.6	2.5
	30	12-24	24	333	70	266	460	3.2	11	17	2.5
	56	12-24	24	178	70	143	460	6	11	31	2.5
	90	12-24	24	111	70	90	460	9.5	11	50	2.5
	131	12-24	24	76	70	60	460	14	11	65	2.5
	168	12-24	24	60	70	48	460	18	11	70	2.5
	270	12-24	24	37	70	30	460	28	11	70	2.5
	506	12-24	24	20	70	16	460	53	11	70	2.5
810	12-24	24	12	70	9.6	460	60	11	70	2.5	
3530 encoder	6.3	12-24	12	800	90	640	250	0.3	3	1.7	1.2
	10	12-24	12	500	90	400	250	0.53	3	2.8	1.2
	18.8	12-24	12	265	90	215	250	1	3	5.3	1.2
	30	12-24	12	166	90	130	250	1.6	3	8.4	1.2
	56	12-24	12	80	90	65	250	3	3	15	1.2
	90	12-24	12	55	90	45	250	4.7	3	25	1.2
	131	12-24	12	38	90	30	250	7	3	36	1.2
	168	12-24	12	30	90	24	250	9	3	47	1.2
	270	12-24	12	18	90	14	250	14	3	70	1.2
	506	12-24	12	10	90	10	250	27	3	70	1.2
810	12-24	12	6	90	5	250	43	3	70	1.2	