

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

Parameter

Effizienzklasse: IE 2

Spannung (V): DC 12V

Drehmoment: 0.11 kg.cm-12kg.cm

Dauerstrom (A): 0.12a-0.3a

durchmesser: \varnothing 25mm

Typ: Getriebemotor

Ausgangsleistung: 1.25W

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: 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;

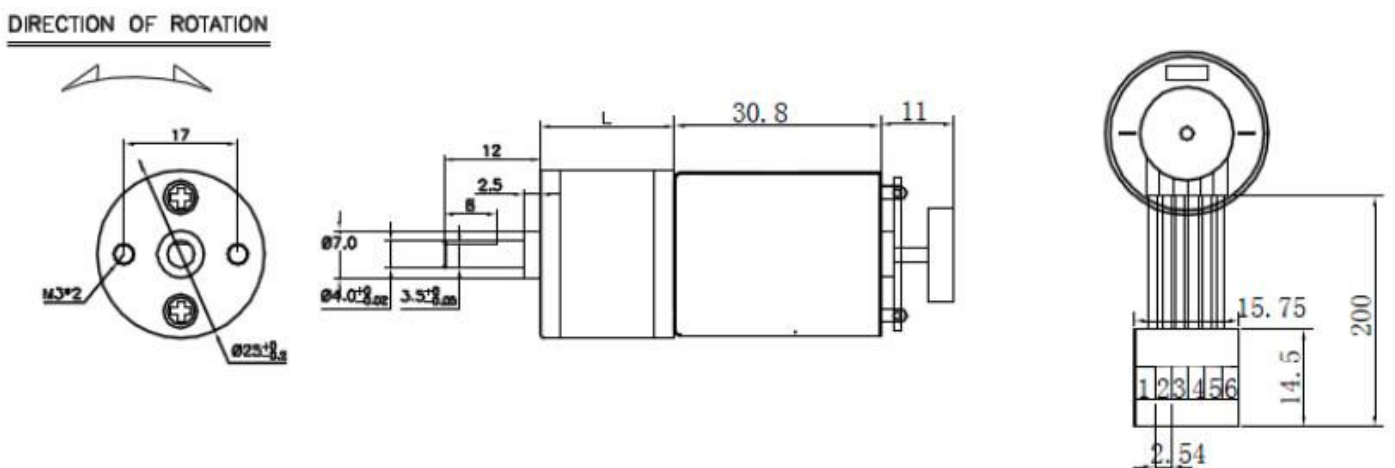
- Medizinische Pumpe, Chirurgie-Werkzeuge, medizinische Rührer, zentrifugale Maschine; Elektrisches Ventil, Stellglied, medizinisches Gerät.

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

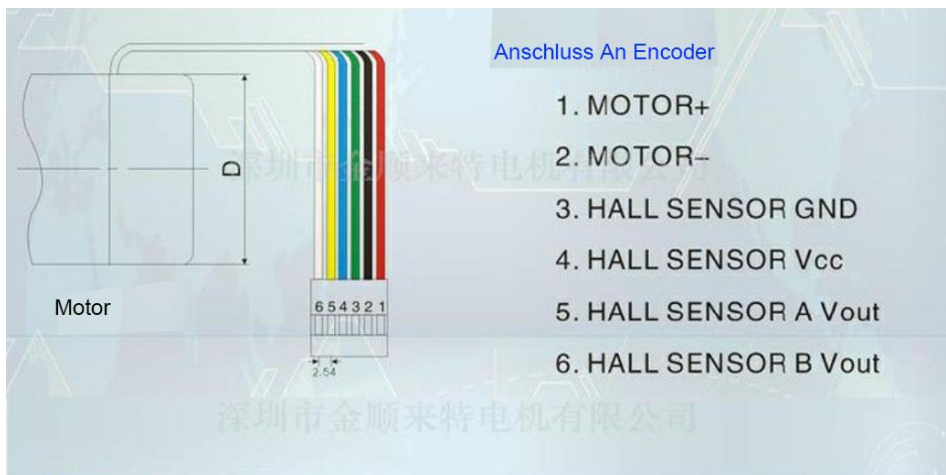
Übersetzung: 1/4.4, 1/9.28, 1/21.3, 1/34, 1/45, 1/78, 1/103, 1/171, 1/226, 1/378, 1/500

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

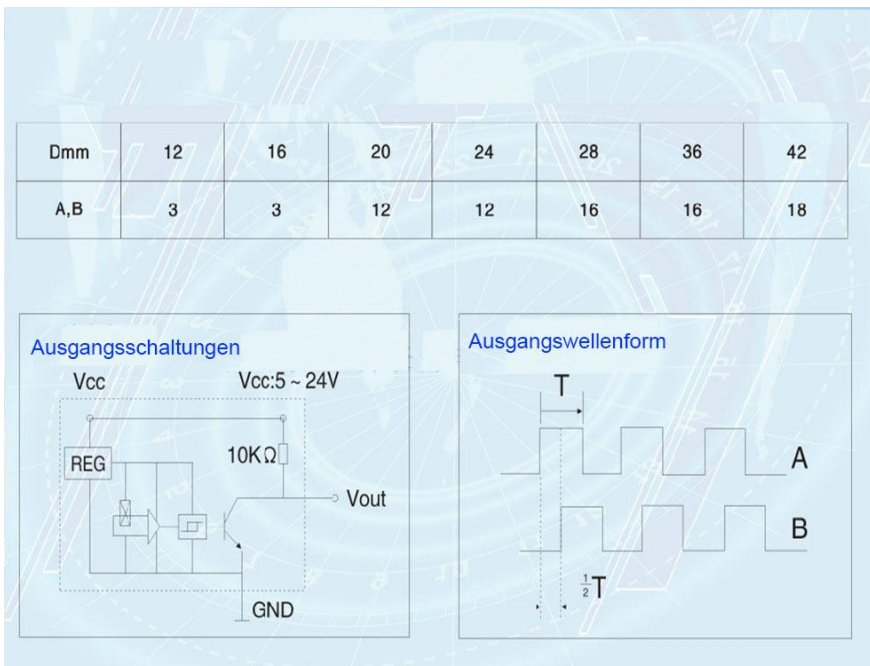
Größe:



Anschluss An Encoder:



Encoder-Ausgang:



Zeilenfunktionsdefinition

Die beiden gelben Linie Auf der linken Seite sind die Motor-Pole.

Die grüne Linie und weiße Linie ist Pulsausgangsleitung, theoretisch ist es ok nur mit einer. Wenn Sie gleichzeitig zwei Linie benutzen, kann man die Richtung von Motor testen.

Die rot und die schwarze Linie ist Encoder-Leistungsverdrahtung. Rot für positive, schwarz für negative, die Spannung ist 3,5-5V.

Hinweis: Wenn Sie die rot und schwarze Linie falsche verbinden, wird der Encoder ausbrennen.

Verhältnis über die Spannung und Geschwindigkeit
 Der Parameter von 12V ist die Hälfte von DC24V. Dieser Motor ist universal.

Tipp: Stall speed bedeutet Überziehgeschwindigkeit

电压Voltage		空载No Load		负载转矩Load Torque				堵转Stall		减速器Reducer		重量
Workable	Rated	Speed	current	speed	current	Torque	Output	Torque	Current	Ratio	Size	单位
Range	Volt.V	rpm	ma	rpm	ma	kg. cm	W	kg. cm	A	1:00	mm	约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