

GM 25-370 Motor con Encoder 12V DC



Es un dispositivo electromecánico capaz de transformar energía eléctrica en movimiento rotatorio. Ideal en aplicaciones en interiores para industria ligera, proyectos escolares, modelismo, robots y maquinaria.

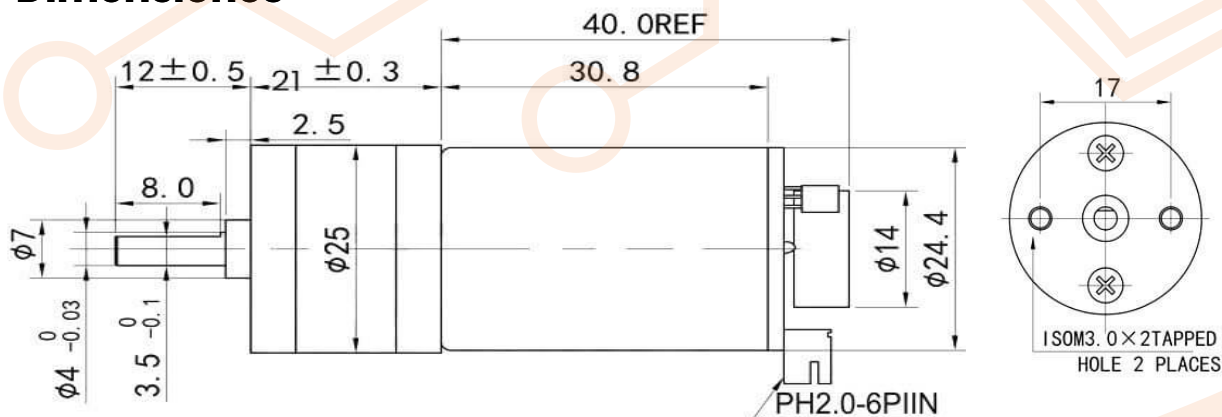
Cuenta con eje tipo D, caja reductora, encoder incremental con dos sensores de efecto hall e imán permanente y arnés de conexión de 6 pines.

Características

Parámetro	Motor 140 RPM	Motor 330 RPM
Tensión (V)	12	12
RPM $\pm 10\%$ sin carga	140	330
Corriente sin carga (mA)	60	100
Relación de transmisión	45:1	26:1
Carga máxima (Kg)	9.8	6.6
Diámetro del eje (mm)	4	4
Torque máximo (N.m)	0.19	0.13
Corriente a carga máxima (A)	1.5	2.5
Corriente a eje detenido (A)	2	3



Dimensiones

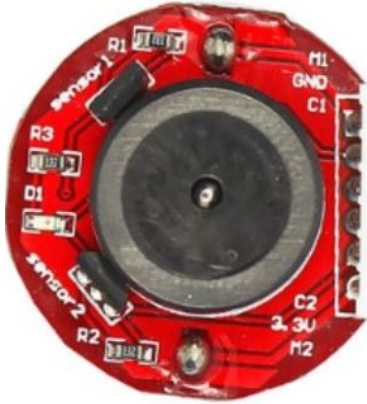


Unidades: mm

GM 25-370 Motor con Encoder 12V DC

Pinout

Este modelo de motorreductor cuenta con una PCB en su parte posterior con un imán permanente acoplado al eje del motor el cual mediante un par de sensores de efecto Hall conforman un encoder incremental.



M1 Motor -
GND Encoder
Fase A Encoder
Fase B Encoder
3.3V/5V Encoder +
M1 Motor +



Aplicaciones sugeridas

