

DC

موتورهای DC از برهمکنش‌های میدان‌های مغناطیسی برای تبدیل انرژی الکتریکی به انرژی مکانیکی استفاده می‌کنند. خطوط مغناطیسی نیرو از قطب شمال به قطب جنوب یک آهنربا شارش می‌کنند. اگر یک هادی حامل جریان در میدان مغناطیسی قرار داده شود، دو میدان ظاهر خواهد شد. موتورهای DC دارای گشتاور راه‌اندازی بالا و قابل تغییر هستند و کاربرد بسیاری در صنعت دارند. سرعت موتور DC با روش‌های مختلفی قابل کنترل است؛ از جمله با تغییر ولتاژ تغذیه (مثلاً به روش PWM)، یا تغییر جریان سیم‌پیچ‌های موتور.

موتور DC 12V-6V اسپیندل 750
موتور دیسی 750 بوشی / 6 ولت - 12 ولت / 20000 دور در ولتاژ 12 ولت / 10000 دور در ولتاژ 6 ولت / گشتاور 0.3-5 kg.cm / توان خروجی 10-120 وات / قطر شفت: 5 میلیمتر / طول شفت: 15 میلیمتر

Servo Motor

سروموتورها را می‌توان بر اساس کاربردی که دارند، در دو دسته سروموتورهای AC و سروموتورهای DC دسته‌بندی کرد. سروموتورها بخشی از یک سیستم حلقه‌بسته شامل مدار کنترل، سرو موتور، شفت، پتانسیومتر، چرخ‌دنده، تقویت‌کننده و حتی انکدر یا تفکیک‌کننده (Resolver) هستند. سرو موتور یک قطعه الکتریکی مجزا و مستقل و ماشینی چرخان با بازده و دقت بالا است. شفت خروجی این موتور قابلیت جابجایی به زوایه، موقعیت و سرعت خاصی را دارد که یک موتور عادی قادر به انجام آن نیست. سرو موتور از یک موتور عادی تشکیل شده که با یک سنسور برای فیدبک موقعیت کوپل شده است. کنترل‌کننده مهم‌ترین بخش سروموتور است که برای اهداف مشخصی طراحی می‌شود.

سرو بدون ترمز 100 وات RPM3000 استون سری PRONET-AMF
بدون ترمز / گشتاور: 32/0 / دور بر دقیقه: 3000 rpm / توان: 100w / قطر فلنج موتور: 40mm / ولتاژ تغذیه: 200vac / سری: PRONET-AMF SERIES 200V / مدل کابل انکدر: -pcp-jo24-05 / مدل کانکتور قدرت: -pdm-jo20-05 / مدل سرو درایو: -pronet-01amf / مدل سرو موتور: -EMJ-01AFD22

Stepper Motor

موتور پله‌ای یک موتور بدون جاروبک و سنکرون است که حرکت آن به صورت پله‌ای و گسسته است. در حالت کلی، موتور پله‌ای در هر پله یا گام به اندازه 1/8 درجه می‌چرخد و در نتیجه، 200 پله را برای چرخش یک دور کامل می‌پیماید. این نوع موتورها در زوایه‌های پله 30، 15، 5، 2/5 و 2 درجه‌ای نیز موجود هستند. موتورهای پله‌ای بر اساس اصول الکترومغناطیس کار می‌کنند و می‌توان آن‌ها را بدون فیدبک کنترل کرد. از آنجایی که موقعیت و سرعت این موتورها با کمک سیستم‌های کنترل پیشرفته رایانه‌ای به دقت قابل کنترل است، در بسیاری از کاربردهای مرتبط با کنترل دقیق موقعیت، مانند رباتیک، مورد استفاده قرار می‌گیرند.

استپر موتور نما 23 گشتاور 12kg.cm مدل HS5657 به همراه درایور مدل TB6600
مدل HS5657 / قطر شفت: 8 میلیمتر / تعداد فاز: 4 فاز / گام استپر موتور: 1.8 درجه / گشتاور موتور (کیلوگرم سانتیمتر): 12 / ابعاد فلنج استپر موتور نما 23 (57 میلیمتر) / نوع استپر موتور ساده