NEO e outros motores 500

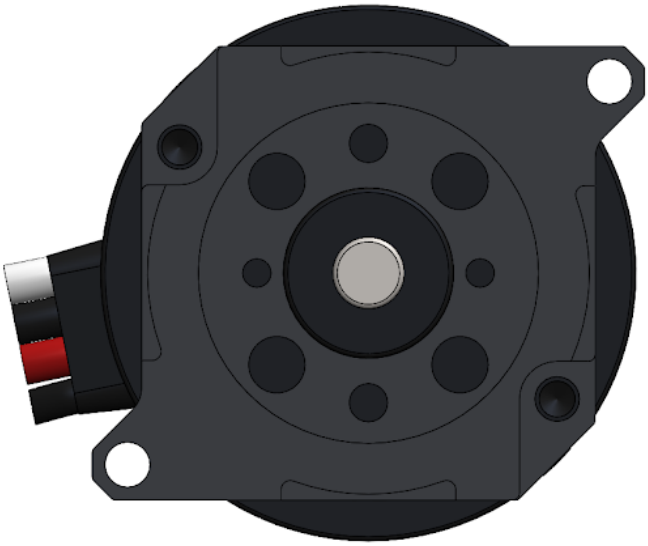
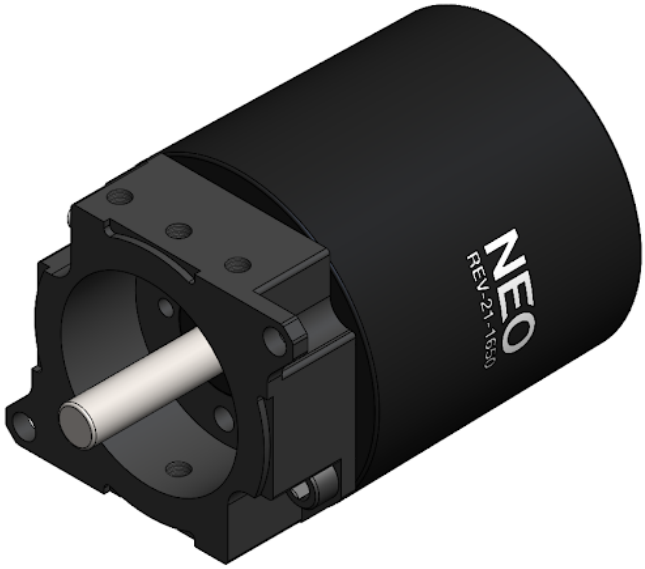
> Siga estas instruções se estiver usando um motor Neo Brushless V1.1, Flacon 500, Kraken ou CIM. Use as informações abaixo para determinar o acoplador de entrada MAXPlanetary correto para o seu motor.

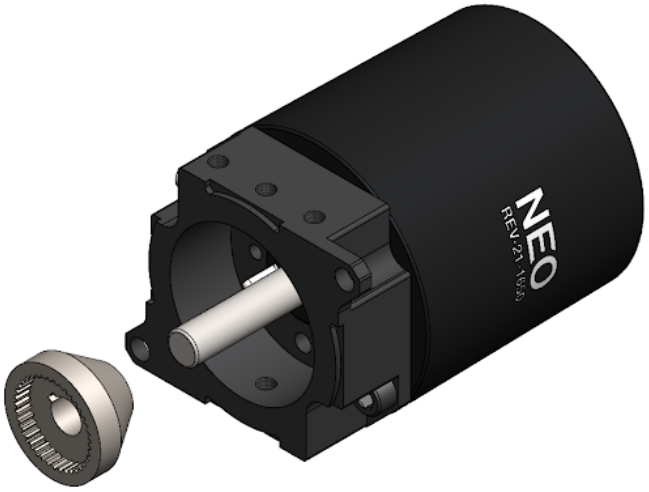
- Motores NEO Brushless V1.1, CIM ou outros com eixo de saída de 8 mm - Kit de Acoplador de Entrada com Chaveta de 8 mm MAXPlanetary (REV-21-2108)
- Motores Falcon 500 ou outros com eixo de saída de 14 dentes - Acoplador de Entrada com Encaixe Estriado de 14 Dentes MAXPlanetary (REV-21-2124)
- Motores Kraken ou outros com eixo de saída de 15 dentes - Acoplador de Entrada com Encaixe Estriado de 15 Dentes MAXPlanetary (REV-21-2138)

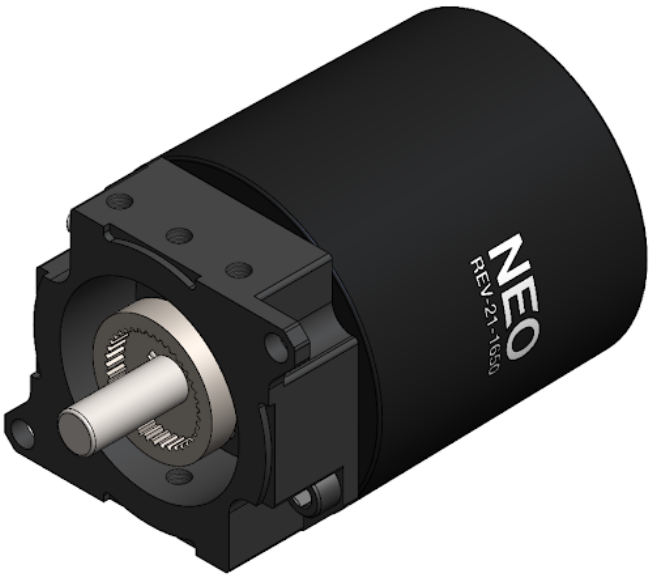
Instruções de montagem NEO com vários estágios

> Para a montagem, você precisará de uma chave Allen de 5/32".

1) Coloque o estágio de entrada universal no motor.	

2) Alinhe dois dos furos do motor com os furos do estágio de entrada.	
3) Insira os parafusos de cabeça sextavada interna 10-32 de 1/2 polegada nos furos do motor e aperte-os. **Observação: É recomendável rosquear ambos os parafusos completamente nos furos sem apertá-los totalmente e, em seguida, alternar o aperto entre os dois parafusos até que estejam firmes.**	

4) Insira a chaveta de 2 mm na ranhura da chaveta do eixo do motor. **Nota: A chaveta deve ser posicionada o mais próximo possível do motor, dentro dos limites da ranhura.**	
5) Alinhe o acoplador correto para o eixo do motor que você está montando.	

6) Deslize o acoplador de entrada no eixo do motor. Certifique-se de que a chave esteja engatada e que o acoplador de entrada esteja totalmente encaixado contra o motor.	

> Se o seu robô exigir retenção do eixo na caixa de engrenagens, siga as instruções de montagem da retenção do eixo agora mesmo, antes de prosseguir.

> Ao construir sua caixa de redução, certifique-se de que a engrenagem com a maior redução esteja mais próxima do motor.

Revisão #4
Criado 2026-03-25 13:01:44 UTC por Bruno Abel
Atualizado: 2026-03-27 13:56:17 UTC por Mateus Maus