Codificadores dos motores REV

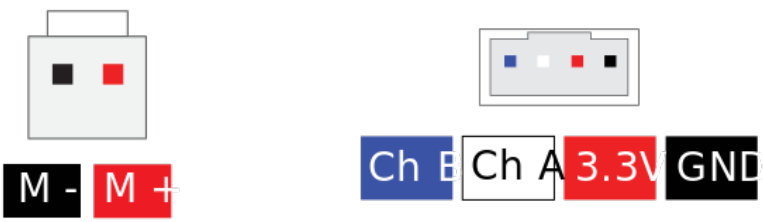
Os Motores REV Robotics HD Hex (REV-41-1291) e os Motores Core Hex (REV-41-1300) vêm com um codificador magnético de quadratura já instalado e um cabo apropriado para conectar a saída do encoder ao REV Robotics Control Hub (REV-31-1595) ou ao Expansion Hub (REV-31-1153). Consulte a Tabela 1 e a Tabela 2 para obter detalhes relevantes sobre o encoder.

Especificações do codificador do motor Core Hex

Especificações	Detalhes
Redução do motor Core Hex	72:1
Velocidade Livre (RPM)	125
CPR do eixo	4 (1 subida do canal A)
CPR fora do eixo	288 (72 subidas do canal A)

Pinagem

O Motor Core Hex utiliza um conector JST-VH de 2 pinos para a alimentação do motor e um conector JST-PH de 4 pinos para o feedback do sensor do encoder incorporado. Para obter mais informações sobre o uso dos cabos e conectores incluídos com o Motor Core Hex, consulte a documentação do Sistema de Controle REV - Cabos e Conectores. A imagem abaixo apresenta a pinagem para a alimentação do motor e o encoder.

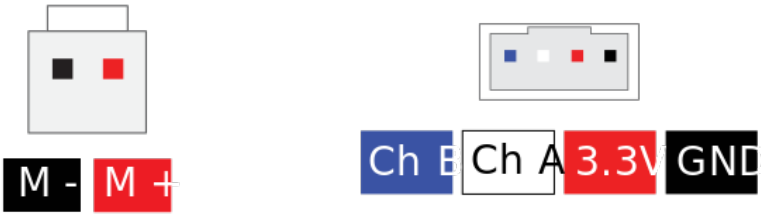


Especificações do codificador do HD Hex

Especificações	Tipo do motor		
Redução HD Hex	Apenas o motor	40:1	20:1
Velocidade Livre (RPM)	6000	150	300
CPR do eixo do codificador	28 (7 subidas no canal A)	28 (7 subidas no canal A)	28 (7 subidas no canal A)
CPR no eixo externo	28 (7 subidas no canal A)	1120 (280 subidas no canal A)	560 (140 subidas no canal A)

Pinagem

The HD Hex Motor utiliza um conector JST-VH de 2 pinos para a alimentação do motor e um conector JST-PH de 4 pinos para o feedback do sensor do encoder incorporado. Para obter mais informações sobre o uso dos cabos e conectores incluídos com o HD Hex Motor, consulte a documentação do Sistema de Controle REV - Cabos e Conectores. A imagem abaixo apresenta a pinagem para a alimentação do motor e o encoder.



Revisão #2
Criado 13 dezembro 2023 11:41:34 por Enzo
Atualizado 13 dezembro 2023 12:12:30 por Enzo