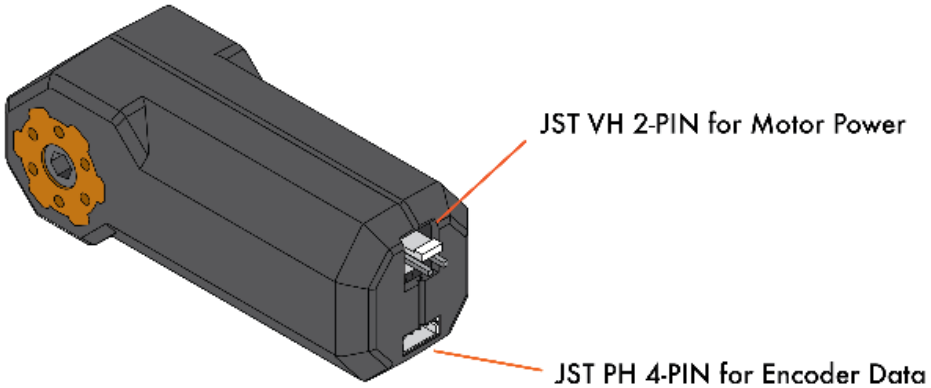
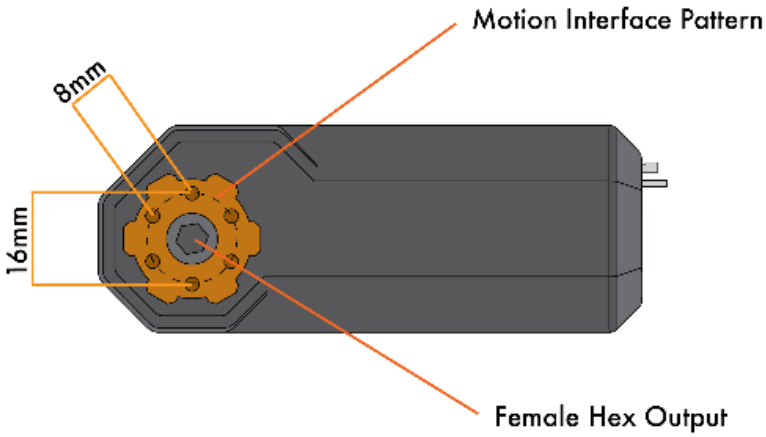
Core Hex

- Noções básicas

Noções básicas

O Motor Core Hex (REV-41-1300) é um motor compatível com o sistema de construção DUO, apresenta uma orientação de 90 graus e um eixo de saída fêmea para máxima flexibilidade e facilidade de uso. Insira qualquer um dos eixos hexagonais padrão de 5mm da REV no Motor Core Hex para criar eixos de saída de motor personalizados com comprimentos variados. O Motor Core Hex possui um codificador magnético de quadratura embutido, compatível com dispositivos lógicos de nível de 5V ou 3.3V, incluindo o Control Hub (REV-31-1595) e o Expansion Hub (REV-31-1153).

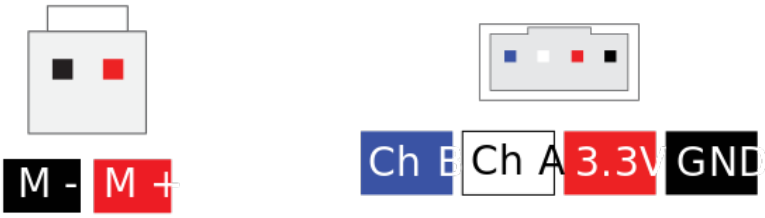




Pinagem

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 proveniente do codificador embutido. Para

obter mais informações sobre o uso dos cabos e conectores fornecidos com o Motor Core Hex, consulte a documentação do Sistema de Controle REV - Cabos e Conectores. A imagem abaixo apresenta o layout dos pinos para a alimentação do motor e o codificador.



Especificações

- Eixo de Saída: Hexagonal Fêmea de 5mm
- Peso: 7 oz (aproximadamente 198,45 g)
- Tensão: 12V DC
- Velocidade Livre: 125 RPM
- Torque de Bloqueio: 3,2 Nm
- Corrente de Bloqueio: 4,4 A
- Relação de Engrenagem: 72:1
- Contagens do Codificador por Revolução
  - No motor - 4 contagens/revolução
  - Na saída - 288 contagens/revolução

Quando usar

A recomendação geral é utilizar o motor Core Hex para braços e mecanismos de admissão de carga mais leves.

> Visite a página Escolhendo um Atuador para aprender mais sobre como determinar qual tipo de atuador é correto para o seu mecanismo.

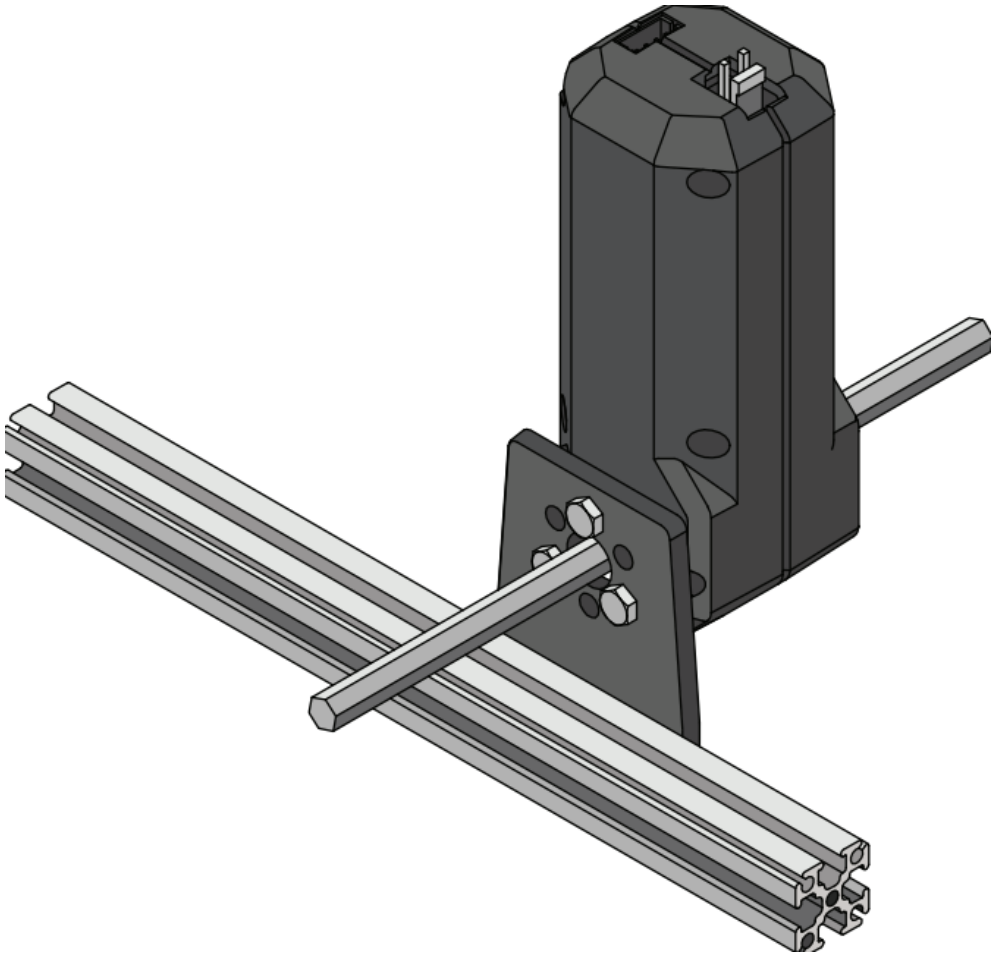
Como usar

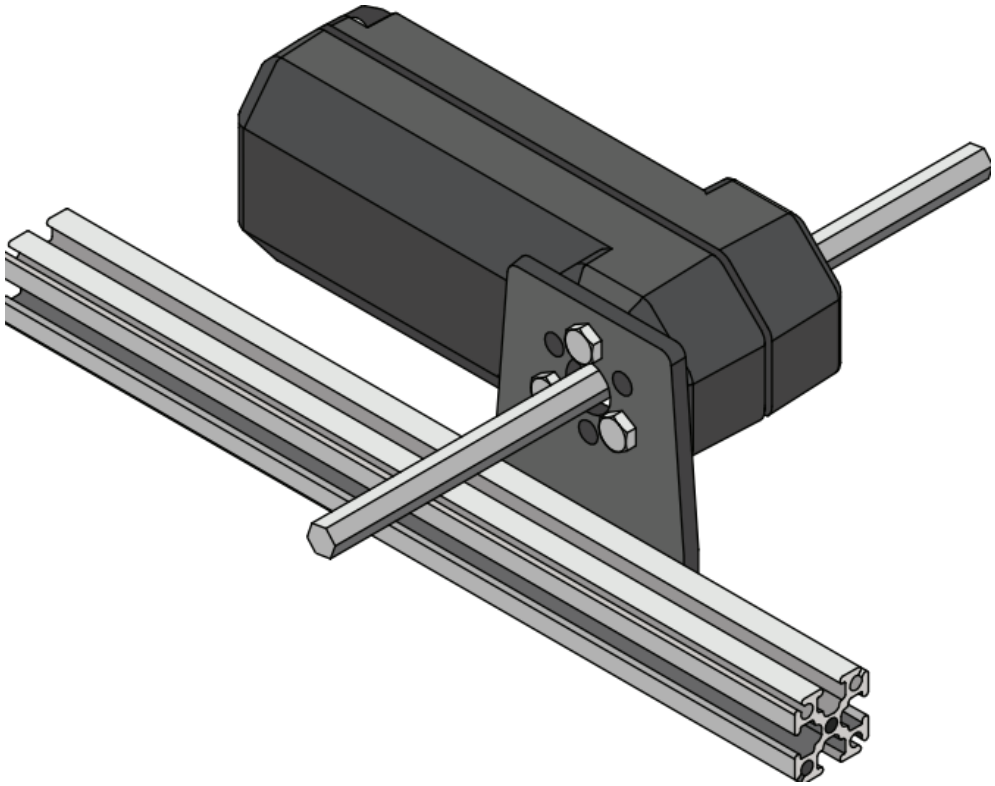
> Para obter mais informações sobre os codificadores embutidos e a conexão elétrica para o motor Core Hex, visite o Guia do Sistema de Controle.

Como montar o motor Core Hex

O Motor Core Hex possui duas faces para montagem em dois lados do motor. A combinação do Padrão de Movimento é ajustada para diferentes ângulos em cada face, proporcionando doze ângulos diferentes do motor. As imagens abaixo mostram uma estrutura de montagem básica para duas das doze posições disponíveis.

> As imagens mostram um sistema de montagem muito básico. Sempre é aconselhável suportar adequadamente os elementos do seu robô com dois ou mais suportes de plástico.





Próximos passos

Veja o seguinte documento caso queira aprender mais sobre acionadores: Servos