Caracteristicas

- Motor CC sem escovas de alto desempenho projetado para robótica competitiva
- Compatível com todos os controladores de motor SPARK
- Encoder "hall-effect" totalmente integrado para controle em malha fechada
- Adota o padrão de montagem SPARK Flex para compatibilidade direta com o MAXPlanetary e o ecossistema REV em geral, -alinhando as superfícies planas para um encaixe discreto
- Substituição direta para motores do tipo CIM
- Rolamentos de esferas dianteiros e traseiros
- Ímãs de neodímio de alta temperatura
- Sensor de temperatura do motor
- Saída do sensor do motor com conector para uso com o cabo de sensor NEO 2.0
- Ímã magnetizado diametralmente na extremidade do rotor do eixo para suportar o encoder magnético

---

Revisão #1
Criado 19 março 2026 12:03:05 por Bruno Abel
Atualizado 19 março 2026 12:08:56 por Bruno Abel