Especificações

As especificações a seguir para o motor NEO Brushless incluem ambos valores empíricos e teóricos. Dados empírios foram mensurados usando o controlador de motor SPARK MAX e componentes do sistema FIRST Robotics Competition e são os parâmetros mais realísticos a serem considerados quando o NEO for utilizado para aplicações de FIRST Robotics Competition.

Dados Empíricos

- Motor Kv - Empírico: 473 Kv
- Velocidade Livre - Empírico: 5676 RPM
- Corrente de Funcionamento Livre - Empírico: 1,8 A
- Corrente de *stall* - Empírico: 105 A
- Torque de *stall* - Empírico: 2,6 Nm
- Pico de potência de saída - Empírico: 406 W

Dados Teóricos

- Corrente de *stall* - Teórico: 150 A
- Torque de *stall* - Teórico: 3,75 Nm
- Pico de potência de saída - Teórico: 540 W

- Tensão Nominal: 12V
- Potência de saída típica de até 40 A: 380 W
- Resolução do Encoder de sensor Hall: 42 contagens por rotação.
- Diâmetro do eixo de saída: 8 mm (chaveado de 2 mm)
- Comprimento do eixo de saída: 35 mm (1,38")
- Piloto de saída: 19,05 mm (0,75")
- Comprimento do corpo: 58,25 mm (2,3")
- Diâmetro do corpo: 60 mm (2,36")
- Peso: 0,425 kg (0,938 lbs)
- Orifícios de montagem: #10-32 roscados
- Profundidade do furo de montagem: máximo de 12,7mm (0,5")
- Parafusos de montagem do encapsulamento (pré-instalados): M2,5 x 5 mm sextavado (1,5 mm) - cabeça chata

---

Revisão #3
Criado 2024-01-05 12:31:28 UTC por Pedro Souza
Atualizado: 2024-01-05 13:52:31 UTC por Pedro Souza