

Gleichstrommotor mit Getriebe GA25-370

Produktcodes:

Artikel-Nr.: AM8753

EAN13: -

HS kód: 84145925

Produktparameter:

Leistung: 2,4 W

Durchmesser: 25 mm



Produktvarianten:

Spannung: 6 V DC, 12 V DC, 24 V DC

Geschwindigkeit: 5 RPM, 10 RPM, 15 RPM, 30 RPM, 40 RPM, 50 RPM, 60 RPM, 100 RPM, 150 RPM, 200 RPM, 300 RPM, 400 RPM, 500 RPM, 1000 RPM, 1200 RPM

Beschreibung des Produkts:

Der GA25-370 ist ein kompakter Gleichstrommotor mit integriertem Getriebe, der für Anwendungen entwickelt wurde, die ein hohes Drehmoment bei niedriger Drehzahl erfordern. Dank seiner robusten Bauweise und der hochwertigen mechanischen Kommutierung ist dieser Motor die ideale Lösung für:

- **Robotik und Modellbau:** Antrieb von kleinen Robotern, RC-Modellen, Modellfahrzeugen oder Panzern, bei denen eine präzise und zuverlässige Bewegung erforderlich ist.
 - **Hausautomation:** Steuerung von Bewegungsmechanismen in Hausprojekten, zum Beispiel beim Öffnen und Schließen automatischer Türen oder beim Betrieb kleinerer Maschinen.
 - **Industrielle Anwendungen:** Einsatz in leichten Maschinen und Mechanismen, bei denen ein hohes Drehmoment bei niedrigen Drehzahlen erforderlich ist.
-

Der Motor ist in verschiedenen Spannungsoptionen (6 V, 12 V und 24 V) erhältlich und ermöglicht so einen flexiblen Einsatz je nach Projektanforderungen. Dank des sorgfältig konstruierten Getriebes mit einem Durchmesser von 25 mm und einer Gesamtlänge von 52 mm lässt sich der Motor einfach montieren und in verschiedene Systeme integrieren. Darüber hinaus garantiert seine einfache Bauweise eine lange Lebensdauer und einen zuverlässigen Betrieb auch unter anspruchsvollen Bedingungen.

Spezifikationen:

Spannung: 6 V, 12 V, 24 V DC (je nach Variante)

Maximale Drehzahl: 5-1200 U/min (je nach Variante)

Leistung: max. 2,4 W

Stromstärke: 30 mA bis 75 mA (bis zu 2,2 A im verriegelten Zustand)

Wellendurchmesser: 4 mm D-Profil (verdrehssichere Fläche)

Schaftlänge: 8 mm

Größe: 25 x 25 x 65 mm (Ø 44 mm), Länge inklusive Schaft

Gewicht: 90 g

Galerie:

