

## Motorreductor helicoidal DC JGY-370 con encoder









### Parámetros:

Reduction ratio	Rated Volt	No Load		AT Load			STALL	
		SPEED	CURRENT	Torque	SPEED	Current	TOGQCE	CURRENT
	V	RPM	mA	KG.cm	RPM	A	KG..CM	A
40	6	150	100	0.6	100	0.6	1	1.8
65	6	90	100	0.9	70	0.6	1.5	1.8
150	6	40	100	2	30	0.6	3.4	1.8
200	6	30	100	2.7	22	0.6	4.6	1.8
260	6	23	100	3.6	17	0.6	6	1.8
340	6	18	100	4.8	13	0.6	8	1.8
600	6	10	100	8	7	0.6	14	1.8
1000	6	6	100	14	4	0.6	24	1.8
40	12	150	60	0.8	100	0.5	1.4	1.3
65	12	90	60	1.3	70	0.5	2.3	1.3
150	12	40	60	3	30	0.5	5.3	1.3
200	12	30	60	4	22	0.5	7	1.3
260	12	23	60	5.2	17	0.5	9	1.3
340	12	18	60	6.8	13	0.5	12	1.3
600	12	10	60	12	7	0.5	21	1.3
1000	12	6	60	21	4	0.5	35	0.6
40	24	150	60	1.1	100	0.2	1.8	0.6
65	24	90	60	1.8	70	0.2	2.9	0.6
150	24	40	60	4.1	30	0.2	6.7	0.6
200	24	30	60	5.5	22	0.2	9	0.6
260	24	23	60	7.1	17	0.2	11.7	0.6
340	24	18	60	9	13	0.2	15	0.6
600	24	10	60	16	7	0.2	26	0.6
1000	24	6	60	23	4	0.2	35	0.6

## Cableado:

- Cable rojo: fuente de alimentación positiva del motor (+)
- Cable negro: fuente de alimentación negativa del motor (-)
- Cable verde: fuente de alimentación negativa del codificador (-) (5-12V). La fuente de alimentación positiva y negativa del codificador no permite una conexión incorrecta
- Cable azul: fuente de alimentación positiva del codificador (+) (5-12V). La fuente de alimentación positiva y negativa del codificador no permite una conexión incorrecta
- Cable amarillo: retroalimentación de señal (11 señales por cada vuelta del motor)
- Cable blanco: retroalimentación de señal (11 señales por cada vuelta del motor)

	<b>Motor +</b> anode
	<b>Motor -</b> cathode
	Sensor ground wire- (5-12v)
	Sensor power supply + (5-12v)
	Signal A output point 11ppr
	Signal B 11ppr



**Dimensiones:**

