

引脚	CAN	RS485
1	CANL	RS485+
2	CANH	RS485-
3	GND	GND
4		DO2
5		DO1
6		GND
7		DI3
8		DI2
9		DI1
10		GND
11		VCC
12		VCC

版本	变更内容	签名	日期
REV.MARK	REVISION RECORD	SIGNATURE	DATE
A01	修改11号引脚为VCC	吴小兵	2026/06/10

4xM5螺纹 $\nabla 10$
(安装用螺孔)

4xM4通孔
(安装附件用螺孔)

84.4

18.6
0
10-0.05

5 9

28

51

12

1

12

1

0
8-0.1

27.9 ± 0.4
+0.4
15.9-0.3

79.4

32

4xM5螺纹 $\nabla 10$ (安装用螺孔)
 $\phi 4.2$ 通孔

20

127.4 ± 1

行程 (mm)	12
夹持力 (N)	40
单程动作时间 (s)	≤ 0.2
重复精度 (mm)	± 0.02
允许负载力矩 (N.m)	MX: 2.65 MY: 1.32 MZ: 1.32
最大垂直夹持负载 (Kg)	1
额定电压 (V)	24
重量 (g)	406

M_x

M_y

M_z



未注尺寸公差		未注形位公差		FIRST ANGLE METHOD		北京立迈胜控制技术有限公司				
GB/T 1804-M		GB/T 1184-K				Beijing Nimotion Control Technology Co., Ltd.				
设计DRAWN	吴小兵	2026/6/10	图号	LMS-C20-25206	型号	NGM1240-L-2-A				
审核CHK'D	任君	2026/6/10	物料编码		名称	一体化电动夹爪				
批准APPV'D	董春禄	2026/6/10	版本	A01	图幅	A4	比例	1:1	共 1 张 第 1 张	SHEET 1 OF 1
				图幅	SIZE	A4	比例	SCALE		