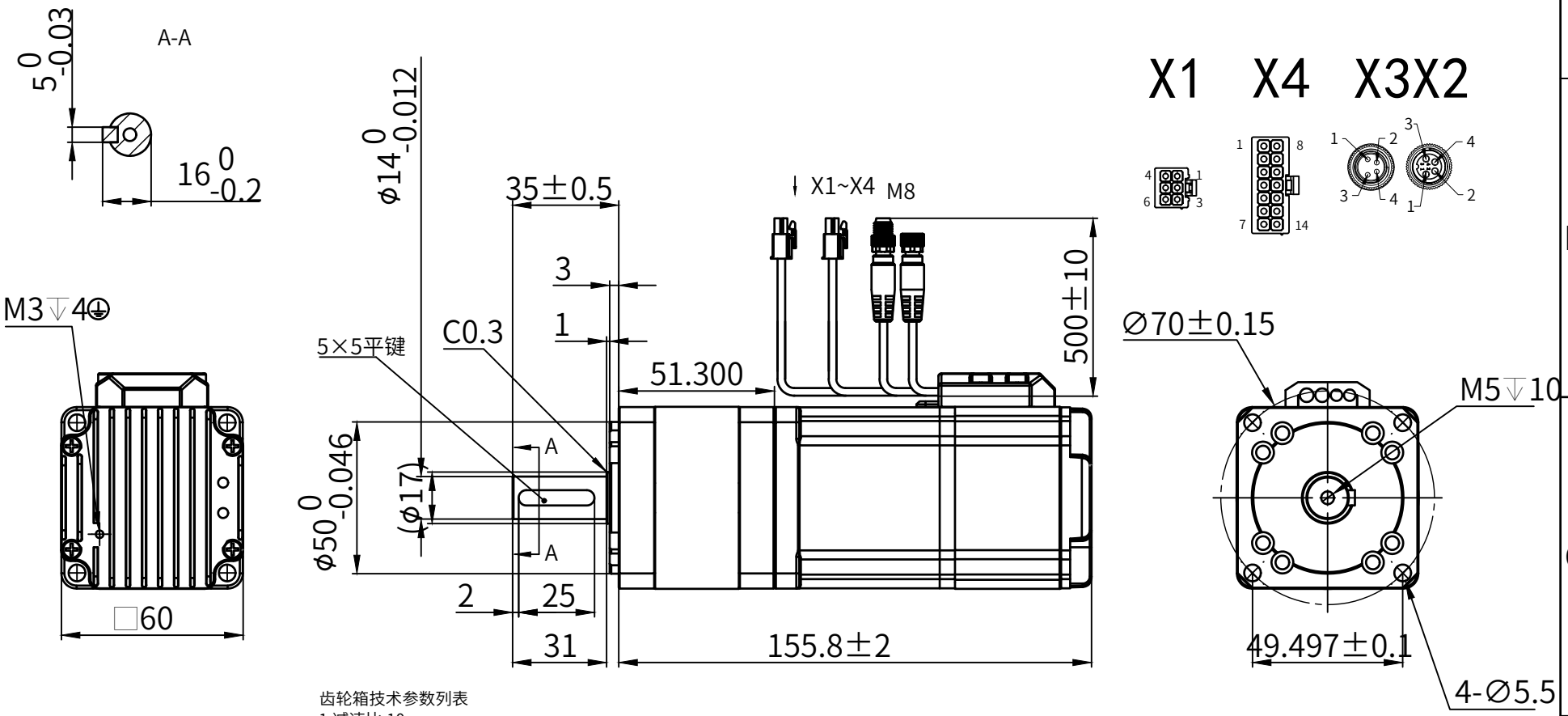
版本 REV. MARK	变更内容 REVISION RECORD	签名 SIGNARURE	日期 DATE
A01	增加减速机尺寸标注	曹继伟	2025/10/11

接线表

端子		X1 电源						X4 I/O														X2 IN					X3 OUT				
位号		1	2	3	4	5	6	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	外壳	1	2	3	4	外壳
信号	CANopen	驱动电源+	电源-	控制电源+	制动电阻-	制动电阻+	-	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	STO2/DI3+	ST01/DI3-	PE	-	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE
	EtherCAT	驱动电源+	电源-	控制电源+	制动电阻-	制动电阻+	-	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	STO2/DI3+	ST01/DI3-	PE	-	TX+	RX+	RX-	TX-	PE	TX+	RX+	RX-	TX-	PE
	RS485	驱动电源+	电源-	控制电源+	制动电阻-	制动电阻+	-	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	STO2/DI3+	ST01/DI3-	PE	-	GND	RS485+	RS485-	GND	PE	GND	RS485+	RS485-	GND	PE



额定功率/Rated Power	400W
额定电压/Rated Voltage	48VDC
额定电流/Rated Current	11.5A
额定力矩/Rated Torque	1.27Nm
额定转速/Rated Speed	3000rpm
峰值力矩/Peak Torque	2.54Nm
运行方式/Operation Mode	PP/PV/PT/CSP/Home
通信方式/Communication Mode	EtherCAT CANopen RS485
编码器型号/Enconder Type	17位
转子惯量/Rator Inertia	0.48*10⁻⁴ Kg.m²
重量/Weight	1.889kg
工作环境温度/Working Temperature	0-40°C
工作环境湿度/Environment Humidity	10%RH-85%RH无凝结

齿轮箱技术参数列表

1.减速比:10
2.额定输出扭矩：12N.m
3.紧急最大扭矩：28N.m
4.额定最大转速：3000RPM
5.最大输入转速：4500RPM
6.容许最大径向负荷：250N
7.容许最大轴向负荷：100N
8.润滑方式：合成脂润滑（长效润滑）
9.安装方式：任意
10.防护等级：IP54
11.满载效率：90%
12.重量：0.8KG
13.背隙：30弧分
14.噪音：55dB/1M

未注尺寸公差 DEFAULT DIMENSIONAL TOLERANCE GB/T 1804-M	未注形位公差 DEFAULT GEOMETRIC TOLERANCE GB/T 1184-K	FIRST ANGLE METHOD	NiMotion 北京立迈胜控制技术有限责任公司 Beijing Nimotion Control Technology Co.,Ltd.						
设计DRAWN	曹继伟	2025/10/11	图号 DWG NO.	LMS-C20-25056		型号 MODEL	PSMH6040-XXX-R10-0HE		
审核CHK'D	任君	2025/10/11	物料编码 P/N			名称 TITLE	一体化低压减速伺服电机		
批准APPV'D	董春禄	2025/10/11	版本 REV	A01	图幅 SIZE	A4	比例 SCALE	1:2	共 1 张 第 1 张 SHEET 1 OF 1