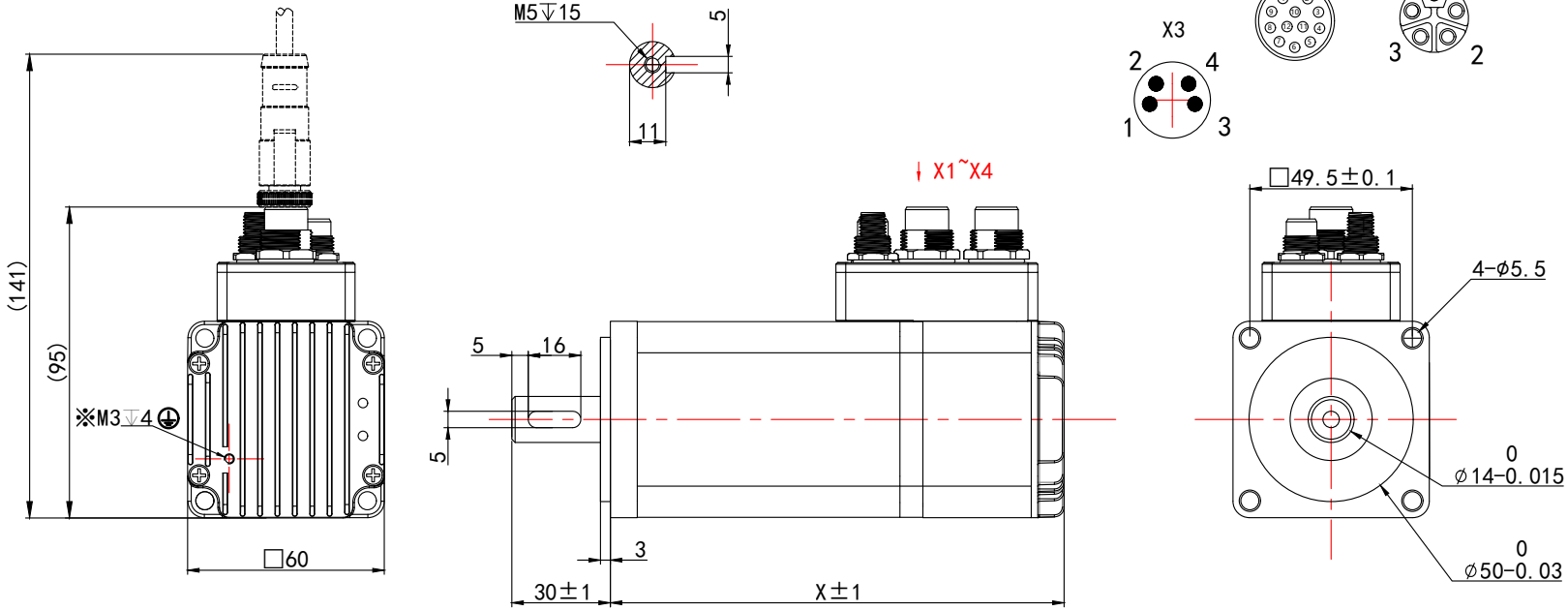
版本 REV. MARK	变更内容 REVISION RECORD	签名 SIGNARURE	日期 DATE
A01	修改电源模型	曹继伟	2025/3/22
A02	修改额定电流值	孙丞劭	2026/5/18

接线表

端子		X1 电源					X4 I/O														X2 IN					X3 OUT				
位号		1	2	3	4	5	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
电信	CANopen	电源-	控制电源+	制动电阻-	驱动电源+	制动电阻+	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	ST002/DI3+	ST001/DI3-	-	-	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE
	EtherCAT	电源-	控制电源+	制动电阻-	驱动电源+	制动电阻+	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	ST002/DI3+	ST001/DI3-	-	-	TX+	RX+	RX-	TX-	PE	TX+	RX+	RX-	TX-	PE
	RS485	电源-	控制电源+	制动电阻-	驱动电源+	制动电阻+	DO1+	DO_COM	AI1	AGND	BAT_PWR	GND	STO_FB-/DI1+	STO_FB+/DI1-	NC/DI2+	STO_COM/DI2-	ST002/DI3+	ST001/DI3-	-	-	GND	RS485+	RS485-	GND	PE	GND	RS485+	RS485-	GND	PE



	PSMP6020-XXX-0HE(B)	PSMP6040-XXX-0HE(B)
额定功率/Rated Power	200W	400W
额定电压/Rated Voltage	48VDC	
额定电流/Rated Current	8.5A	13A
额定力矩/Rated Torque	0.64Nm	1.27Nm
额定转速/Rated Speed	3000rpm	
峰值力矩/Peak Torque	1.27Nm	2.54Nm
制动器电压/Brake Voltage	(24VDC)	
制动器功率/Brake Power	(7.2W)	
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	$0.19*10^{-4}$ Kg.m^2 ($0.25*10^{-4}$Kg.m^2)	$0.30*10^{-4}$ Kg.m^2 ($0.30*10^{-4}$Kg.m^2)
重量/Weight	1.5kg(2.1kg)	1.7kg(2.3kg)
工作环境温度/Working Temperature	0-40℃	
工作环境湿度/Environment Humidity	10%RH-85%RH无凝结	
防护等级/Ingress Protection Rating	IP65	

型号	X (mm)
PSMP6020-0HE	114
PSMP6020-0HEB	146.5
PSMP6040-0HE	144
PSMP6040-0HEB	176.5

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	孙丞劭	2026/5/18	图号 DWG NO.	LMS-C20-24278			型号 MODEL	PSMP60XXD-XXX-0HE(B)	
审核CHK'D	任君	2026/5/18	物料编码 P/N				名称 TITLE	一体化低压伺服电机	
批准APPV'D	董春禄	2026/5/18	版本 REV	A02	图幅 SIZE	A4	比例 SCALE	1:2	共 1 张 第 1 张 SHEET 1 OF 1