

A

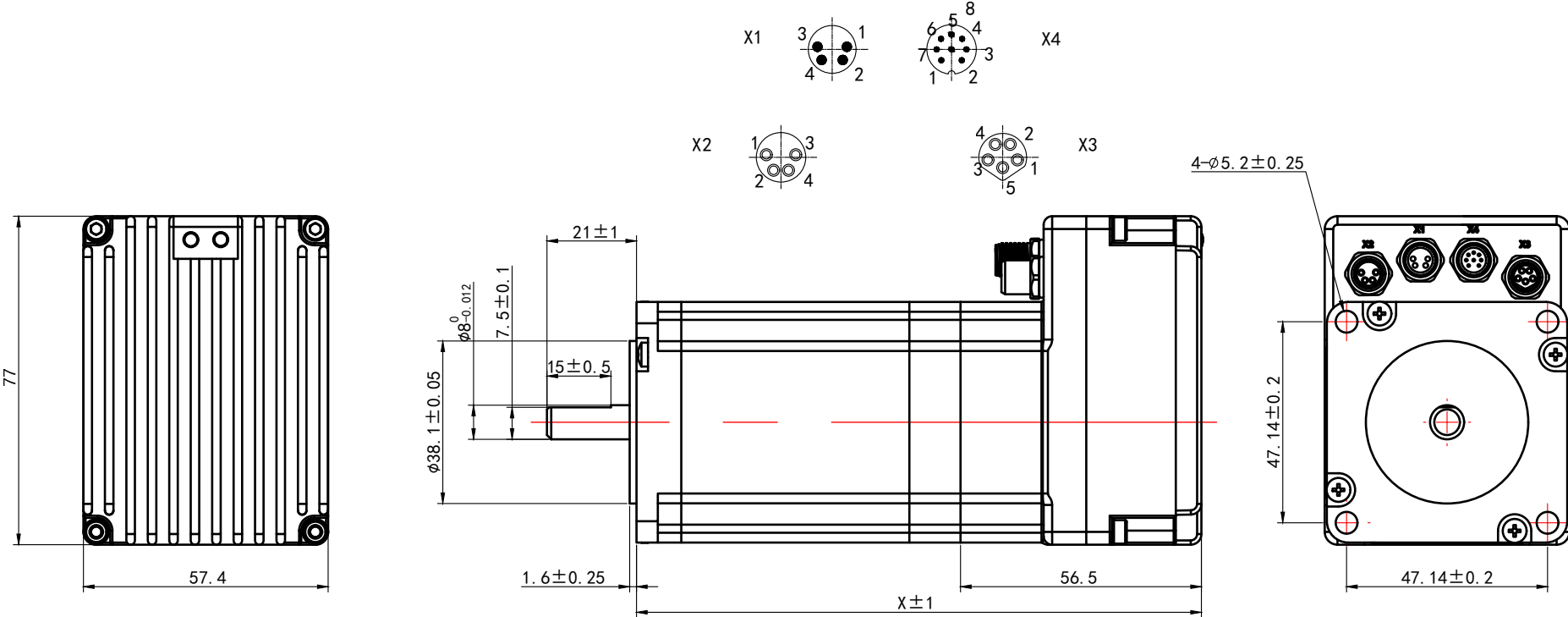
B

C

D

接线表																									
端子		X3 电源				X4 I/O										X1 OUT				X2 IN					
位号		1	2	3	4	5	1	2	3	4	5	6	7	8 注：括号内为STMW57型 号定义	壳	1	2	3	4	壳	1	2	3	4	壳
信号	CANopen	VCC	GND	预留	D11+	D11-	D12+	D12-	D13+	D13-	GND	BAT PWR (预留)	PE	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE	GND	CAN_L	CAN_H	GND	PE		
	EtherCAT	VCC	GND	预留	EXT BRAKE (DO2)	DO1	D13	D12	D11	GND	GND	BAT PWR	PE	TX+	RX+	RX-	TX-	PE	TX+	RX+	RX-	TX-	PE		
	RS485	VCC	GND	预留	D11+	D11-	D12+	D12-	D13+	D13-	GND	BAT PWR (预留)	PE	GND	485_A	485_B	GND	PE	GND	485_A	485_B	GND	PE		

版本 REV. MARK	变更内容 REVISION RECORD	签名 SIGNATURE	日期 DATE
A01	型号补充修订	耿源	2025/3/25
A02	修正接线定义	耿源	2025/7/4



型号	X (mm)
STMP (W) 5756-0FSB	111.5
STMP (W) 5776-0FSB	131.5

	STMP (W) 5756-0FSB	STMP (W) 5776-0FSB
相数/NUMBER OF PHASE	2	
步距角/STEP ANGLE	1.8° ±5%	
额定电流/RATED CURRENT	3.0A	4.2A
保持力矩/HOLDING TORQUE	1.2Nm	1.8Nm
温升/TEMPERATURE RISE	80K	
绝缘电阻/INSULATION RESISTANCE	100MΩ (500VDC)	
绝缘等级/INSULATION CLASS	B	
防护等级/Safety Class	IP65	

未注尺寸公差 DEFAULT DIMENSIONAL TOLERANCE		未注形位公差 DEFAULT GEOMETRIC TOLERANCE		FIRST ANGLE METHOD		北京立迈胜控制技术有限公司 Beijing Nimotion Control Technology Co., Ltd.					
GB/T 1804-M		GB/T 1184-K									
设计DRAWN	耿源	2024/7/4	图号 DWG NO.	LMS-C20-24157		型号 MODEL	STMP (W) 57XX-XXX-M-0FSB				
审核CHK'D	任君	2024/7/4	物料编码 P/N			名称 TITLE	一体化刹车伺服步进电机				
批准APPV'D	董春禄	2024/7/4	版本 REV	A02	图幅 SIZE	A4	比例 SCALE	1:1.5	共 1 张 第 1 张 SHEET 1 OF 1		