

# BG 65 S, 100 - 180 Watt



## New BLDC servomotor BG 65 S

### Neuer bürstenloser DC-Servomotor BG 65 S

- |  |   |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>· highly dynamic DC-Servomotor</li> <li>· up to 180 Watt output power</li> <li>· compact design</li> <li>· high power density</li> <li>· power- &amp; logic controller integrated/ scalable</li> <li>· BUS-Interfaces (integrated):<br/>CANopen* (DSP 402)<br/>Profibus* (DP-V0, DP-V1)</li> <li>· can be combined with absolute encoder, brake, planetary- and worm gearbox within our modular system</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>· hochdynamischer DC-Servomotor</li> <li>· bis 180 Watt Abgabeleistung</li> <li>· kompakte Bauform</li> <li>· höchste Leistungsdichte</li> <li>· Leistungs- &amp; Regelelektronik integriert/ skalierbar</li> <li>· BUS-Schnittstellen (integriert):<br/>CANopen* (DSP 402)<br/>Profibus* (DP-V0, DP-V1)</li> <li>· im modularen Baukasten kombinierbar mit Absolutwertgeber, Bremse, Planeten- und Schneckengetriebe</li> </ul> |
|--|---|

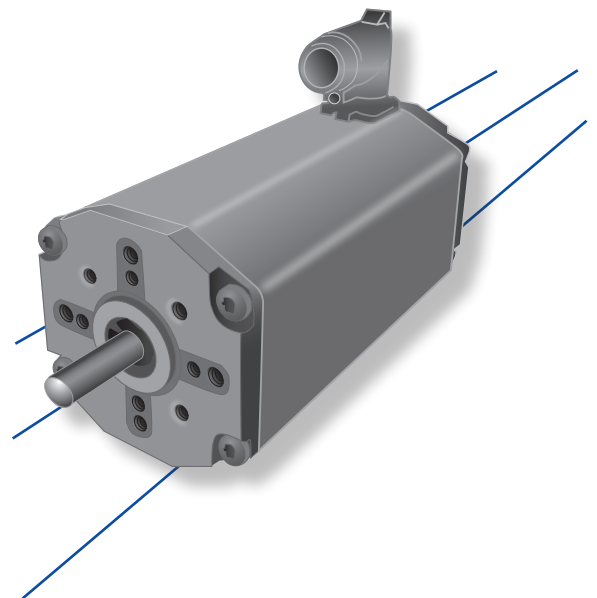
\*Available from III / 2009

\*Lieferbar ab III / 2009

## Data

### Leistungsdaten

		BG 65 S x 25	BG 65 S x 50
Rated voltage/ Nennspannung	VDC	24	24
Continuous rated speed/ Nennndrehzahl	rpm	3200	3300
Continuous rated torque/ Nennndrehmoment	Ncm	28	49
Continuous current/ Nennstrom	A	4,8	9
Max. torque/ Max. Moment	Ncm	85	170
Peak current/ zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A	19	38
Rotor inertia/ Trägheitsmoment	gcm <sup>2</sup>	73	130
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1,0	1,4



# BG 65 S, 100 - 180 Watt



## Overview of integrated electronic functionalities Übersicht integrierte Elektronikfunktionalitäten

	BG 65 S**	BG 65 S SI**	BG 65 S PI*	BG 65 S CI*	BG 65 S PB*	BG 65 S MI*
<i>Operation modes/</i> Betriebsmodi	no controller integrated/ kein Regler integriert	Speed/ Drehzahl	Speed/ Drehzahl Position/ Position Torque/ Drehmoment	Speed/ Drehzahl Position/ Position Torque/ Drehmoment	Speed/ Drehzahl Position/ Position Torque/ Drehmoment	freely selectable/ frei wählbar
<i>Commutation/</i> Kommütierung	block	block	sinus	sinus	sinus	sinus
<i>Speed range/</i> Drehzahlbereich (rpm)	-	70 .. Rated speed/ Nenndrehzahl				
<i>Positioning accuracy/</i> Positioniergenauigkeit	-	-	±0,1°	±0,1°	±0,1°	±0,1°
<i>Pulses per rev./</i> Puls-Ausgang	-	15	15	selectable/ wählbar	selectable/ wählbar	selectable/ wählbar
<i>Control/</i> Bedienung	no controller integrated/ kein Regler integriert	I/Os	I/Os	CANopen, I/Os	Profibus, I/Os	CANopen, I/Os, State Machine
<i>I/Os/</i> I/Os/	-	4 dig. Inputs, 3 dig. Outputs, 1 anal. Input	6 dig. Inputs, 3 dig. Outputs, 1 anal. Input	6 dig. Inputs, 3 dig. Outputs, 1 anal. Input	6 dig. Inputs, 3 dig. Outputs, 1 anal. Input	6 dig. Inputs, 3 dig. Outputs, 1 anal. Input CANopen
<i>Parametrization/ programming/</i> Parametrierung/ Programmierung	-	Firmware/ Teaching	Parametrization Software	CANopen interface	Profibus interface	Application Services Dep. at Dunker

## Dimensions Maßzeichnung

\*Available from III / 2009  
\*Lieferbar ab III / 2009

### Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm

