

Versions of BG 45 CI / Ausführungen BG 45 CI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- integral 4Q motion controller and CAN interface / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und CAN-Schnittstelle (BG45CI)	26
With gearbox / Als Getriebemotor	63
Optional with integrated brake / Optional mit integrierter Bremse	76

Standard / Standard On request / auf Anfrage

- BG 45 Motor with integral 4Q servo controller
- With CANopen interface (DSP 402)
- By using the integrated motion controller and an integrated rotor-position encoder, even very complex motion profiles can be performed
- The most important parameters of a trajectory, such as position, speed and acceleration values can be changed real-time through the CAN interface
- The integrated magnetic encoder permits speed control down to 50 rpm
- For the CAN interface, a standardized 5-pin connector is used. One further plug is for power stage as well as analog and digital I/Os
- To simplify programming, the motion starter kit with PC interface and a commissioning software CD is available

For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads)

Please note that this motor is only available in order quantities greater than 100 pieces.

NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply (see accessories page 81).

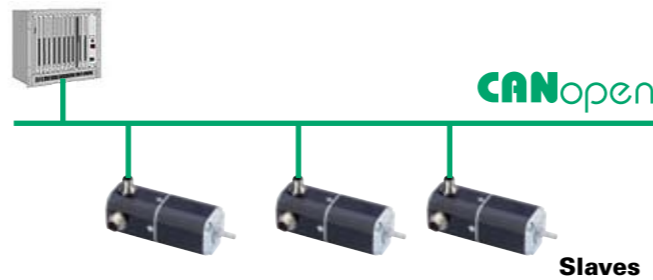
- Motor BG 45 mit integriertem 4Q-Servocontroller
- Mit CANopen-Schnittstelle (DSP 402)
- Mit Hilfe des integrierten Motioncontrollers und eines integrierten Rotorlagegebers können auch sehr komplexe Fahrprofile abgearbeitet werden
- Die wesentlichen Parameter einer Bahnkurve wie Positions-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungswerte können über die CAN-Schnittstelle auch "in fly" verändert werden
- Mit integriertem magnetischen Geber können Drehzahlen ab 50 min⁻¹ geregelt werden
- Für die CANopen-Schnittstelle wird ein CIA-empfohlener 5-poliger Stecker verwendet. Ein weiterer Stecker dient zum Anschluss der Leistungsversorgung und analoger und digitaler Ein-/Ausgänge
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht der Motion Starter Kit mit Schnittstelle für den PC und Inbetriebnahmesoftware-CD zur Verfügung

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads)

Bitte beachten Sie, dass dieser Motor nur bei Bedarfsfällen größer 100 Stück lieferbar ist.

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten. (siehe Zubehör auf Seite 81)

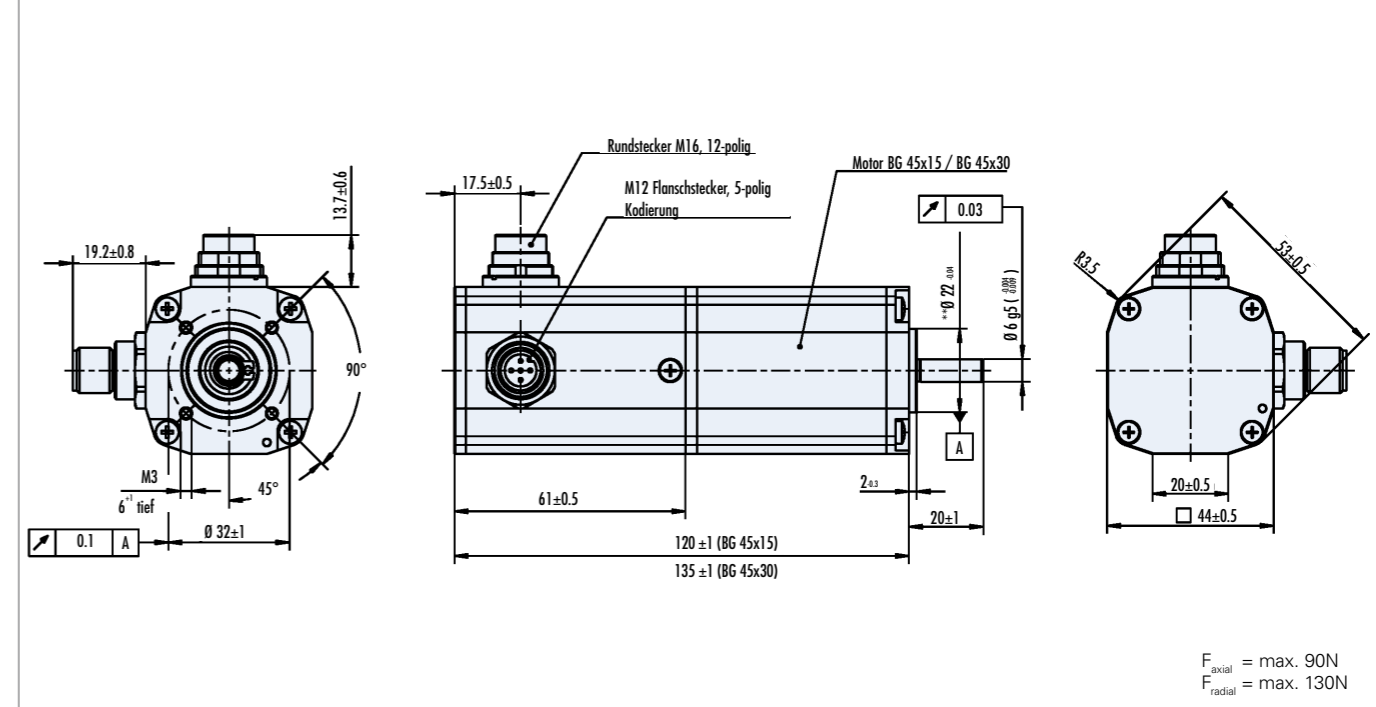
Slave in CANopen Netzwerk



Data / Technische Daten		BG 45x15 CI		BG45x30 CI	
Rated voltage/ Nennspannung	VDC	12	24	12	24
Continuous rated speed/ Nenn Drehzahl	rpm*)	3450	3300	3100	3500
Continuous rated torque/ Nenn Drehmoment	Ncm*)	13	13.2	22	23
Continuous current/ Nennstrom	A*)	5.8	2.8	8.5	4.7
Starting torque/ Anlaufmoment	Ncm**)	44	58	45	88
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A**)	20	20	20	20
Rotor inertial/ Trägheitsmoment	gcm ²	24	24	44	44
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.5	0.5	0.62	0.62
Voltage range/ Max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	9 ... 30	10 ... 50	9 ... 30	10 ... 50
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	50 ... Rated speed / Nenn Drehzahl			

*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_R = 20^\circ\text{C}$

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



F_{axial} = max. 90N
F_{radial} = max. 130N

Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin	Signal+E/A	G	PGND (0V)	5-Pin	CAN
A	OUT1	M		1	n.c.
B	IN0	H	IN4 / AI-	2	n.c.
C	IN1	J	IN3 / AI+	3	n.c.
D	U _c (24V)	K	OUT2	4	CAN-H
E	+U _e (24V)	L	IN2	5	CAN-L
F					

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

