

Versions of BG 65 CI / Ausführungen BG 65 CI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- integral 4Q motion controller and CAN interface / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und CAN-Schnittstelle (BG65CI)	40
With incremental encoder / Mit Inkrementalgeber	78
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	80
With gearbox / Als Getriebemotor	63
With brake / Als Bremsmotor	76

Standard / Standard On request / auf Anfrage

- Motor BG 65 with integral Motion Controller for 4-quadrant drive with dynamic positioning
- CAN interface (DSP 402)
- By using the integral Motion Controller and an integral 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 through the CAN interface, real-time
- The optional incremental encoder, RE 30-3-500, permits speed control down to 1 rpm
- For the CAN-bus interface, a standardized 5-pin round connector is used. A 12-pin round connector is used for the power supply and I/O signals
- To simplify programming a starter kit with interface for a PC and a software CD is available (see accessories)

- Motor BG 65 mit integriertem Motioncontroller für 4-Quadrantenbetrieb mit dynamischer Positionierung
- Mit CAN-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 dem optional angebaute Inkrementalencoder RE 30-3-500 können Drehzahlen ab 1 rpm geregelt werden
- Für die CAN-Bus-Schnittstelle wird ein CIA-empfohlener 5-poliger Rundstecker verwendet. Ein weiterer 12-poliger Rundstecker dient zum Anschluss der Spannungsversorgung und weiterer I/O-Signale
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht ein Starterkit mit Schnittstelle für den PC und Software-CD zur Verfügung (siehe Zubehör)

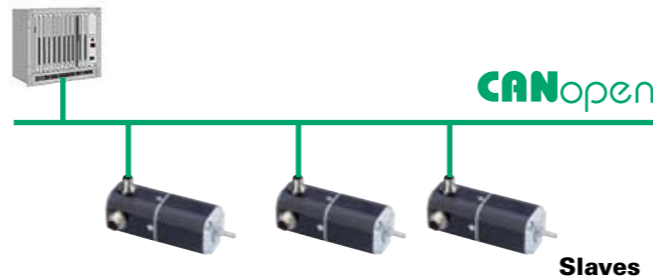
For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads).

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

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)

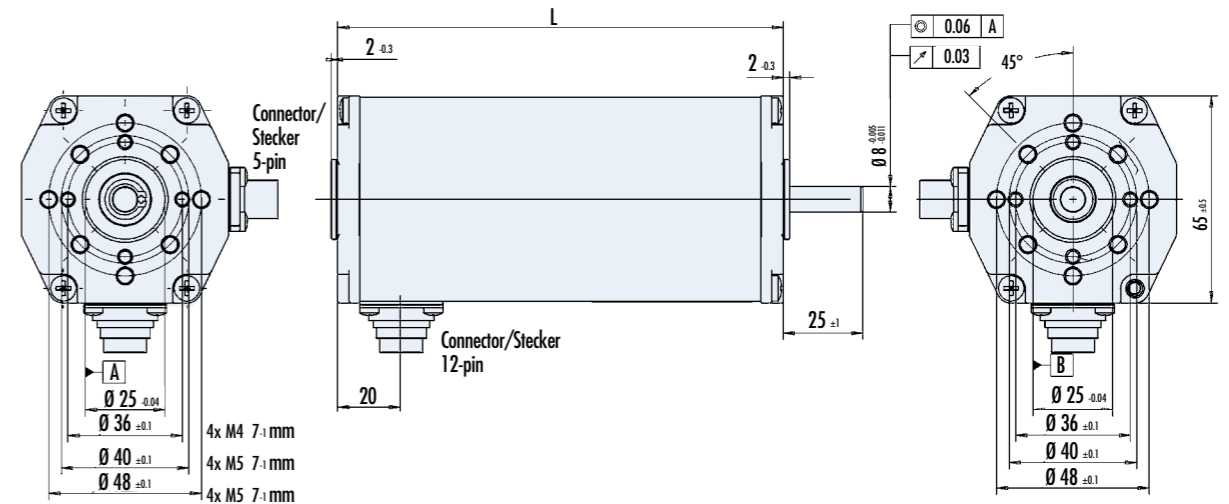
Slave in CANopen Netzwerk



Data / Technische Daten	BG 65x25 CI	BG 65x50 CI	BG 65x75 CI	
Rated voltage / Nennspannung	VDC	24	24	42
Continuous rated speed / Nenndrehzahl	rpm*)	3100	3100	2860
Continuous rated torque / Nenndrehmoment	Ncm*)	17 (21***)	26 (31***)	40 (47***)
Continuous current / Nennstrom	A*)	4	5.6	4.5
Starting torque / Anlaufmoment	Ncm**)	97 ****)	163 ****)	330 ****)
Peak current / Zulässiger Spitzenstrom	A**)	27	27	27
Rotor inertia / Trägheitsmoment	gcm ²	72	128	172
Weight of motor / Motorgewicht	kg	0.95	1.3	1.8
Voltage range / Max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	20 ... 30	20 ... 30	20 ... 50
Recommended speed control range / Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	70 ... Rated speed / Nenndrehzahl		

*) $\Delta\theta_w = 100\text{ K}$; **) $\theta_R = 20^\circ\text{C}$; ***) Depends on heat dissipation from the motor (see p. 10) / Abhängig von der Wärmeabführung des Motors (siehe S. 10)
****) Will be restricted by peak current / Wird durch den Spitzenstrom der Elektronik eingegrenzt

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



	Motor	L
$F_{axial} = \text{max. } 150\text{N}$	BG 65x25 CI	115±0.8
$F_{radial} = \text{max. } 150\text{N}$	BG 65x50 CI	140±0.8
	BG 65x75 CI	165±0.8

Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin	Signal	G	PGND	5-Pin	Signal
A	OUT 2	G	PGND	1	CAN SHLD
B	IN 2	H	OUT 1	2	n.c.
C	GND	J	U _e Logic Supply	3	n.c.
D	IN 1	K	Estop	4	CAN-H
E	U _e Motor Power	L	IN 0	5	CAN-L
F	U _e Motor Power	M	PGND		

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

