

Versions of BG 75 CI / Ausführungen BG 75 CI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- integral 4Q motion controller and CAN interface / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und CAN-Schnittstelle (BG75CI)	52
Integral encoder / Integrierter Geber	78
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	80
With gearbox / Als Getriebemotor	63
With brake / Als Bremsmotor	76
Standard / Standard	On request / auf Anfrage

- BG 75 Motor with integral 4Q servo controller
- With CANopen interface (DSP 402)
- By using the integrated motion controller and an integrated rotor position encoder, even 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
- For the CAN interface, a standardized 5-pin connector is used. Two further plugs are for power stage as well as analog and digital I/Os
- High positions accuracy and excellent control characteristics due to an integral magnetic encoder with a resolution of 4x1024 pulses per round
- The motor operates with sinus commutation
- To simplify programming a starter kit with PC interface and a software CD is available

- Motor BG 75 mit integriertem 4Q-Servocontroller
- Mit CAN-Schnittstelle (DSP 402)
- Mit Hilfe des integrierten Motioncontrollers und eines integrierten Rotorlagegebers können auch komplexe Fahrprofile abgearbeitet werden
- Die wesentlichen Parameter einer Bahnkurve wie Positions-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungswerte können über die CAN-Schnittstelle auch "in fly" verändert werden
- Für die CANopen-Schnittstelle wird ein CIA-empfohlener 5-poliger Stecker verwendet. Zwei weitere Stecker dienen zum Anschluss der Leistungsversorgung und analoger und digitaler Ein-/Ausgänge
- Durch den integrierten magnetischen Geber mit einer Auflösung von 4x1024 Impulsen pro Umdrehung werden ein großer Drehzahlbereich und eine hohe Positioniergenauigkeit erreicht
- Der Motor wird mit Sinuskommutierung betrieben
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht ein Starterkit mit Schnittstelle für den PC und Software-CD zur Verfügung

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).

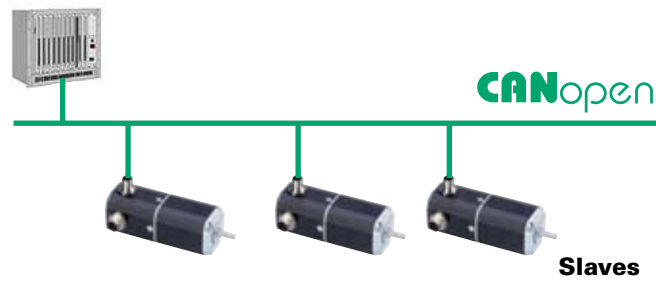
Please note that this motor is only available in order quantities greater than 100 pieces.

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

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

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

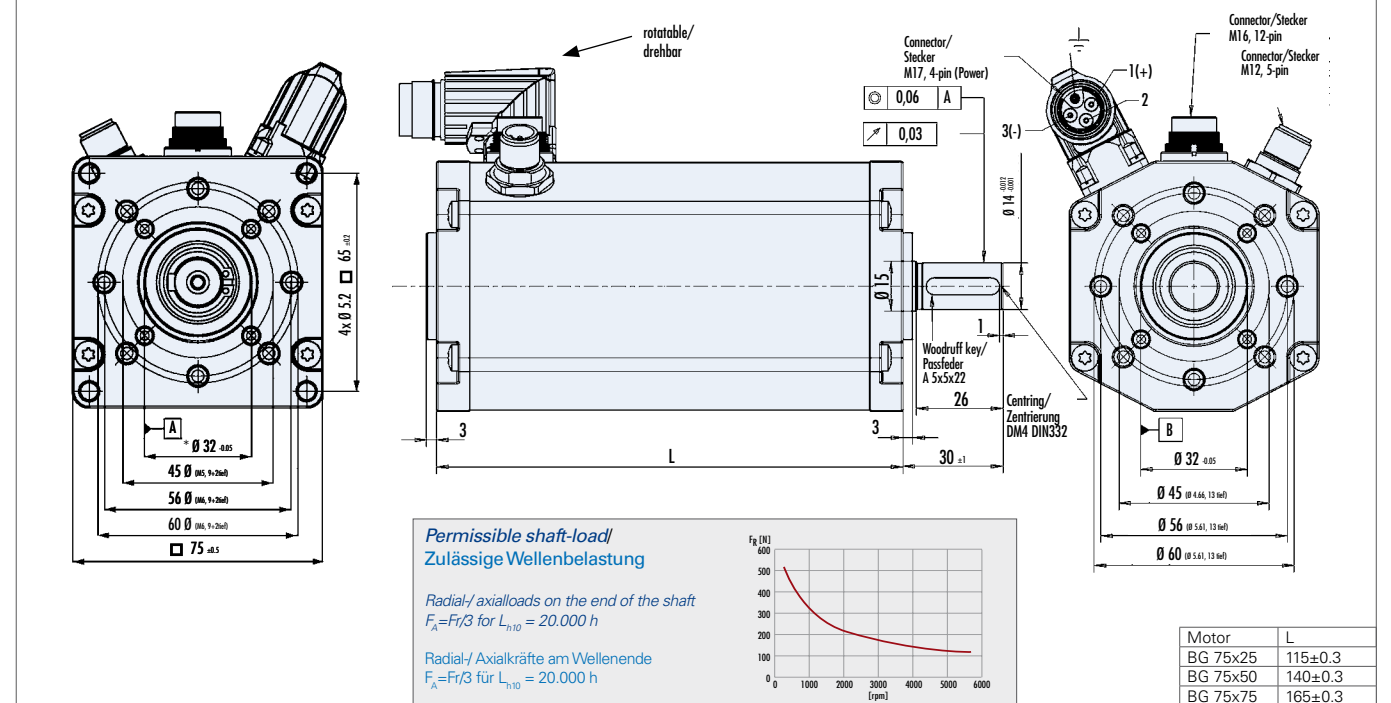
Slave in CANopen Netzwerk



Data / Technische Daten		BG 75x25 CI	BG 75x50 CI	BG 75x75 CI
Rated voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	40
Continuous rated speed/ Nenndrehzahl	rpm*)	3900	3820	3700
Continuous rated torque/ Nenndrehmoment	Ncm*)	61	71	116
Continuous current/ Nennstrom	A*)	12.2	8.3	11.2
Starting torque/ Anlaufmoment	Ncm**)	195	250	410
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A**)	50***)	50***)	50***)
Rotor inertial/ Trägheitsmoment	gcm ²	240	240	620
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.6	2.2	2.8
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	1 ... Rated speed / Nenndrehzahl		

*) $\Delta\theta_w = 100$ K; **) $\vartheta_R = 20^\circ\text{C}$; ***) limited by software / durch Software begrenzt

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin	Logikversorgung+E/A	4-Pin	Leistungsversorgung	5-Pin	CAN
A	IN0	G	AI+	1	n.c.
B	IN1	H	AI-	2	n.c.
C	IN2	J	U _L (24V) Logic Supply	3	n.c.
D	IN3	K	GND (0V) Logic Supply	4	CAN-H
E	OUT1	L	IN4	5	CAN-L
F	OUT2	M	OUT3		

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

