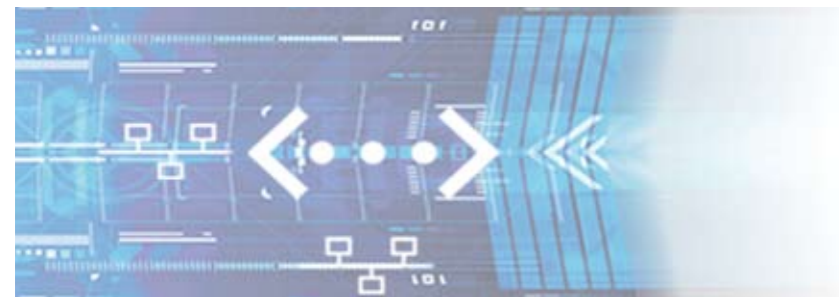


- External controller for BG motors from Dunkermotoren
- Very compact 4-quadrant controller to control brush-type and brushless DC-motors (BGE 3515/6010)
- Optionally as freely programmable version with integral Motion Process Unit. Allows stand-alone-operation or representation of stand-alone-networks (BGE 3515/6010)
- CAN interface (DSP402)
- With comfortable PC-software (Drive Assistant). Only possible with BG motors in Hall sensors versions. An attached incremental encoder RE 30-3-500 at the motor is necessary (see page 78).
- The controller is protected against over-voltage, low-voltage and over-temperature cut-off
- With display "ready", "status" and "error"
- The controller can be fixed by a hut-rail (35 mm) or fixing clips
- Three connection plugs are included in delivery

- Externe Regler für BG-Motoren von Dunkermotoren
- Sehr kompakter 4-Quadranten-Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen oder bürstenbehafteten DC-Motoren (BGE 3515/6010)
- Optional als frei programmierbare Variante mit integrierter Motion Process Unit. Diese Ausführung ermöglicht auch Stand-alone-Betrieb oder die Darstellung von Stand-alone Netzwerken (BGE 3515/6010)
- Mit CAN-Schnittstelle (Geräteprofil DSP402, Protokoll DS301)
- Mit komfortabler Bediensoftware (Drive Assistant). Voraussetzung ist die Verwendung eines BG-Motors in Hall-Variante mit angebautelem Inkrementalgeber RE 30-3-500 (s. S. 78).
- Die Elektronik verfügt über Überspannungs-, Unterspannungs- und Übertemperaturabschaltung
- Mit Anzeige "Ready", "Status" und "Error"
- Die Befestigung der Elektronik kann über eine Huttrageschiene (35 mm) oder Befestigungsklipps erfolgen
- Die 3 Anschlussstecker sind im Lieferumfang enthalten

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

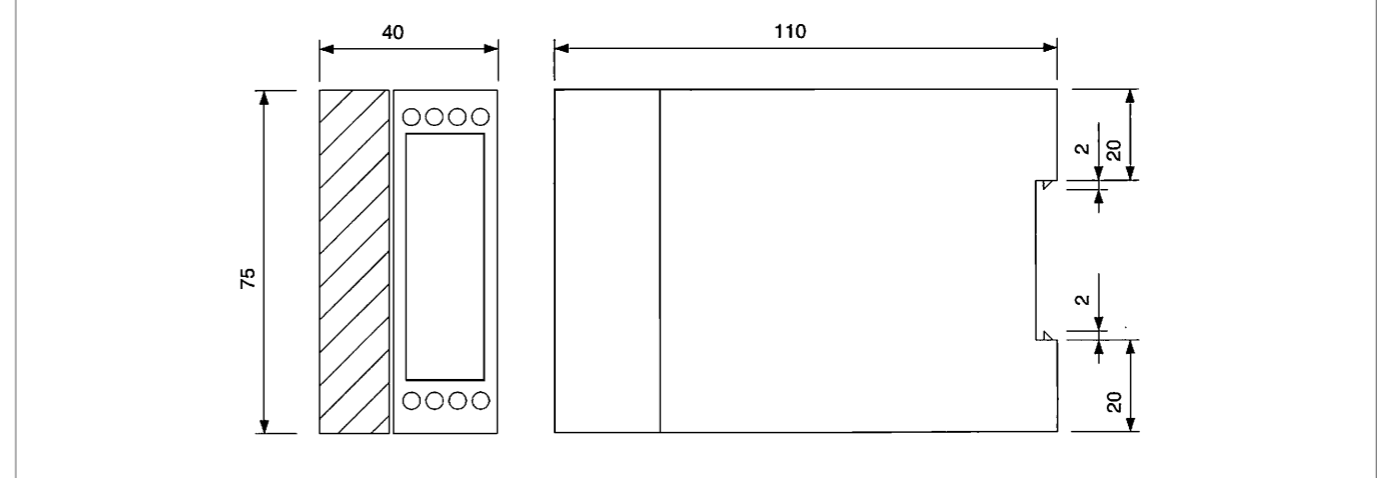
Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei [www.dunkermotoren.de](http://www.dunkermotoren.de) (downloads).



Data / Technische Daten		BGE 3515	BGE 6010
		external / extern	external / extern
Master functionality (MPU integrated) / Masterfunktionalität (MPU integriert)		yes / ja	yes / ja
Nominal voltage electronic supply / Versorgungsspannung Elektronik	VDC	10 ... 30	10 ... 30
Nominal voltage power supply / Versorgungsspannung Leistung	VDC	10 ... 30	10 ... 60
Current consumption / Stromaufnahme	mA	typ. 40 @ 24V	typ. 40 @ 24V
Peak output current / Maximaler Ausgangsstrom	A	15	15
Continuous output current / Zulässiger Dauerausgangsstrom	A	14	9
Digital input / Digitale Eingänge		5	5
Digital output / Digitale Ausgänge		1	1
Analog input / Analoge Eingänge		1 (0 ... +10V)	1 (0 ... +10V)
Protection class / Schutzart	IP	20	20
Ambient temperature / Umgebungstemperatur	°C	0 ... +70	0 ... +70
Rel. humidity / Umgebungsfeuchtigkeit	%	20 ... 80	20 ... 80
Weight / Gewicht	kg	0.11	0.11

■ Standard / Standard ■ On request / auf Anfrage

## Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



## Pin assignment / Pinbelegung

X1.1	PE	earth / Schutzerde
X1.2	+U <sub>P</sub>	power supply +10 .. +30VDC / Spannungsversorgung Leistung +10 .. +30VDC
X1.3	GND	ground 0V for power supply / Masse Leistung
X1.4	Ma	motor phase A / Motoranschluss A
X1.5	Mb	motor phase B / Motoranschluss B
X1.6	Mc	motor phase C / Motoranschluss C
X2.1	H1	hall sensor 1 / Hallsensorsignal 1
X2.2	H2	hall sensor 2 / Hallsensorsignal 2
X2.3	H3	hall sensor 3 / Hallsensorsignal 3
X2.4	A	inc. encoder channel A / Inc. Encoder-Spur A
X2.5	B	inc. encoder channel B / Inc. Encoder-Spur B
X2.6	INX	inc. encoder index channel / Inc. Encoder-Index
X2.7	+U <sub>sv</sub>	power supply hall/encoder +5V / Spannungsversorgung für Hall/Enc +5V
X2.8	/H1	hall sensor 1 inverted / Negiertes Hallsensorsignal 1
X2.9	/H2	hall sensor 2 inverted / Negiertes Hallsensorsignal 2
X2.10	/H3	hall sensor 3 inverted / Negiertes Hallsensorsignal 3
X2.11	/A	inc. encoder channel A inverted / Inc-Encoder - Negierte Spur A
X2.12	/B	inc. encoder channel B inverted / Inc-Encoder - Negierte Spur B
X2.13	/INX	inc. encoder index channel inverted / Inc-Encoder - Negierter Index
X2.14	GND	ground 0V for power supply hall/encoder / Masse für Hall/Enc

## Pin assignment / Pinbelegung

X3.1	+U <sub>0 24V</sub>	power supply electronic +24V / Spannungsversorgung Elektronik +24V
X3.2	+AIN 0/DIN4	+ analog input / digital input 4 / + analoger Eingang / digitaler Eingang 4
X3.3	DIN 0	digital input 0 / digitaler Eingang 0
X3.4	DIN 1	digital input 1 / digitaler Eingang 1
X3.5	DIN 2	digital input 2 / digitaler Eingang 2
X3.6	DIN 3	digital input 3 / digitaler Eingang 3
X3.7	GND	ground 0V for power supply electronic / Masse Elektronik
X3.8	-AIN 0	- analog input / - analoger Eingang
X3.9	DOUT 0	digital output 0 / digitaler Ausgang 0
X3.10	CAN_HI	CAN high / CAN High
X3.11	CAN_LO	CAN low / CAN Low
X3.12	CAN_GND	CAN ground / CAN Masse