

Versions of BG 45 MI / Ausführungen BG 45 MI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- freely programmable integral 4Q motion controller / frei programmierbare 4Q-Steuerungs-elektronik integriert (BG45MI)	30
With gearbox / Als Getriebemotor	81
Optional with integrated brake / Optional mit integrierter Bremse	106

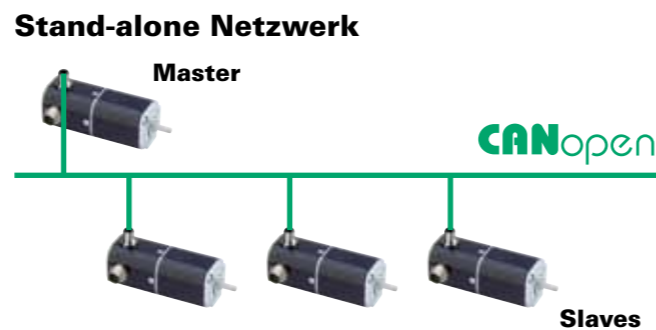
■ Standard / Standard ■ On request / auf Anfrage

- BG 45 Motor with integrated master functionality
- Freely programmable integrated motion controller for customized applications
- Enables stand-alone networks without superior PLC
- The programming is offered as a service from Dunkermotoren
- With 2 plugs for bus interface, power stage and logic including user-defined digital I/Os
- Communication between several drives is possible via I/Os or CANopen interface
- encoder with 4x256 pulses per revolution integrated

- Motor BG 45 mit integrierter Masterfunktionalität
- Mit dem frei programmierbaren integrierten Motioncontroller lassen sich kundenspezifische Anwendungen applizieren
- Ermöglicht Stand-alone Netzwerke ohne übergeordnete SPS
- Die Programmierung wird als Dienstleistung aus dem Hause Dunkermotoren angeboten
- Mit 2 Steckern für Busschnittstelle, Leistungsversorgung und Logik sowie frei programmierbare digitale Ein- und Ausgänge
- Die Kommunikation zwischen mehreren Antrieben kann über digitale I/Os oder CANopen-Schnittstelle erfolgen
- Standardmäßig fest integrierter Drehgeber mit 4x256 Pulsen pro Umdrehung

Please note that this motor is only available for projects.

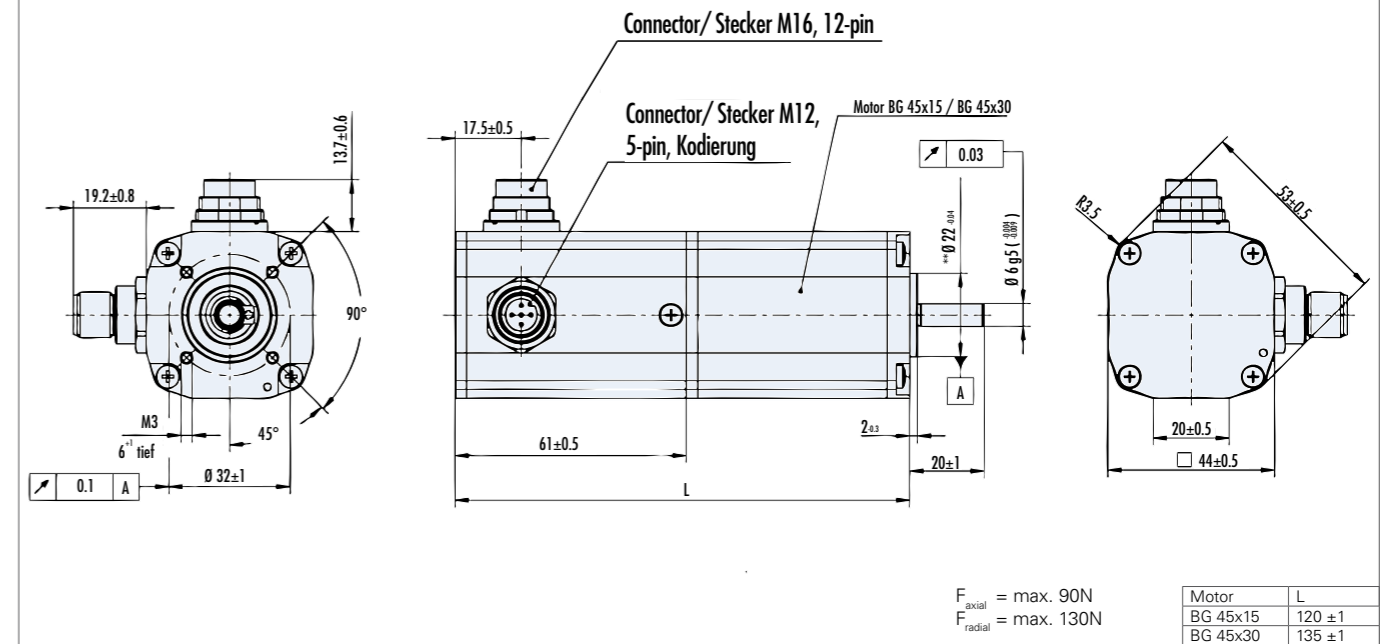
Bitte beachten Sie, dass dieser Motor nur für Projekte lieferbar ist.



Data / Technische Daten		BG 45x15 MI		BG 45x30 MI	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	12	24	12	24
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	5.8	3.13	8.5	4.87
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ^{*)}	16.1	16.8	24.6	25
Nominal speed/ Nenn-drehzahl	rpm ^{*)}	3110	3280	3190	3360
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ^{*)}	1.9	1.5	3.4	3.9
Peak stall torque/ Max. Anhaltmoment	Ncm ^{**)}	49.7	62.2	55.2	94.2
No load speed/ Leerlauf-drehzahl	rpm ^{*)}	3855	4028	3728	3980
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W ^{**)}	86	89	135	159
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Ncm A ^{-1***)}	3.11	5.85	3.25	5.90
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A ^{**)}	20	15	20	15
Rotor inertial/ Rotor 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			

*) $\Delta\theta_w = 100\text{ K}$; **) $\theta_R = 20^\circ\text{C}$ ***) at nominal point / im Nennpunkt

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



F_{axial}	= max. 90N	Motor	L
F_{radial}	= max. 130N	BG 45x15	120 ±1
		BG 45x30	135 ±1

Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin	Power / Signal			5-Pin	CAN
A	OUT1	H	IN4 / AI-	1	n.c.
B	INO	J	IN3 / AI+	2	n.c.
C	IN1	K	OUT2	3	n.c.
D	U _{Logic}	L	IN2	4	CAN-H
E + F	U _{Power}			5	CAN-L
G + M	GND				

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

