

Versions of BG 65 MI / Ausführungen BG 65 MI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- freely programmable integral 4Q motion controller / frei programmierbare 4Q-Steuerungelektronik integriert	44
With incremental encoder / Mit Inkrementalgeber	108
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	110
With gearbox / Als Getriebemotor	81
With brake / Als Bremsmotor	106

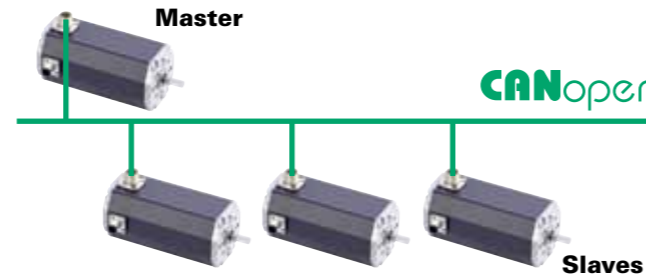
■ Standard / Standard
 ■ On request / auf Anfrage

- Motor BG 65 with integrated master functionality for stand alone applications without superior PLC
- Freely programmable integrated motion controller for customized applications
- The parameterisation is offered as a service from Dunkermotoren
- With 12-pin round connector for power and logic supply as well as freely programmable digital inputs and outputs
- Communication between several drives is possible via I/Os or CANopen interface (5-pole round connector)
- The optionally mounted speed encoder allows up to 2000 pulses per revolution

- Motor BG 65 mit integrierter Masterfunktionalität für Stand-alone Anwendungen ohne übergeordnete SPS
- Mit dem frei programmierbaren integrierten Motioncontroller lassen sich kundenspezifische Anwendungen applizieren
- Die Programmierung wird als Dienstleistung aus dem Hause Dunkermotoren angeboten
- Mit 12-poligem Rundstecker für Spannungs- und Logikversorgung sowie frei programmierbare digitale Ein- und Ausgänge
- Die Kommunikation zwischen mehreren Antrieben erfolgt über I/Os oder CANopen-Schnittstelle (5-poliger Rundstecker)
- Mit dem optional angebaute Drehgeber sind bis zu 2000 Pulsen pro Umdrehung möglich



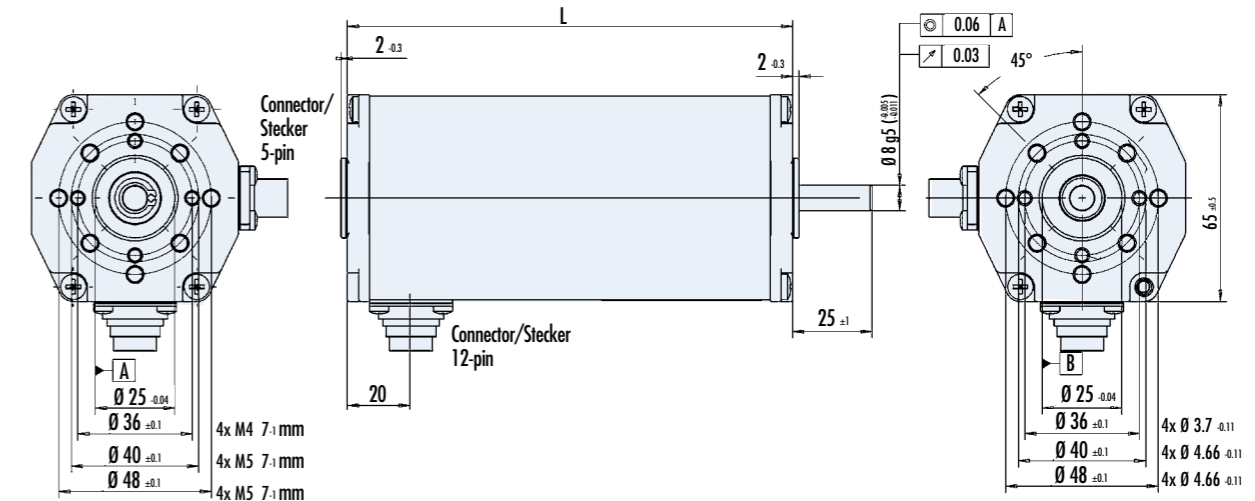
Stand-alone Netzwerk



Data / Technische Daten	BG 65x25 MI	BG 65x50 MI	BG 65x75 MI	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	24	42
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	4	5.6	4.5
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ^{*)}	17 (21****)	26 (31****)	40 (47****)
Nominal speed/ Nennzahl	rpm ^{*)}	3100	3100	2860
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ^{*)}	4	7	11
Peak stall torque/ Max. Anhaltmoment	Ncm ^{**)}	97 (****)	163 (****)	330 (****)
No load speed/ Leerlaufzahl	rpm ^{*)}	6620	6470	6320
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W ^{**)}	92.2	145	260
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Ncm A ^{-1****)}	6.7	6.2	12
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A ^{**)}	27	27	27
Rotor inertial/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	72	128	172
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.87	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 / Nennzahl		

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

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



F_{axial} = max. 150N	Motor	L
F_{radial} = max. 150N	BG 65x25 MI	115±0.3
	BG 65x50 MI	140±0.3
	BG 65x75 MI	165±0.3

Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin Power / Signal		5-Pin CAN	
A	OUT 1	1	CAN SHLD
B	IN 0	2	n.c.
C	IN 1	3	n.c.
U	U _{Logic}	4	CAN-H
E+F	U _{Power}	5	CAN-L
G+M	GND _{Power}		
H	IN 4		
J	IN 2		
K	OUT 2		
L	IN 3		

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

