

# BG 65 PI, 50 - 150 W

**PARAMETRIZATION SOFTWARE INCLUSIVE**

| Versions of BG 65 PI / Ausführungen BG 65 PI  | Page / Seite |
|---|--------------|
| Controllers / Regelelektroniken   |              |
| - integral 4Q motion controller with parametrization software inclusive/<br>mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und Parametriersoftware inklusive (BG65PI) | 38           |
| 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 servo controller for 4-quadrant drive
- PC- software easy to use for parameterization. Basic modes such as speed, position and torque are easy to parameterize
- Drive with parameterization interface (5-pole connector). Additional 12-pole round connector to connect power supply as well as analogue and digital inputs
- High positioning accuracy and excellent control characteristics by integral incremental encoder with a resolution of 4x500 pulses per revolution
- Please note that the parametrization interface and the Drive Assistant Software are provided separately

- Motor BG 65 mit integriertem 4Q-Servocontroller
- Mit komfortabler PC-Bedienoberfläche zur Parametrierung. Als Grundmodi sind Geschwindigkeits-, Positions- und Momentenmodus leicht parametrierbar
- Antrieb mit Parametrierschnittstelle (5-poliger Stecker). Ein weiterer 12-poliger Rundstecker dient zum Anschluss der Spannungsversorgung und für analoge und digitale Eingänge
- Durch den integrierten Inkrementalgeber mit einer Auflösung von 4x500 Pulsen pro Umdrehung werden eine hohe Positioniergenauigkeit und sehr gute Regeleigenschaften erreicht
- Bitte beachten Sie, dass das Parametrierinterface und die Drive Assistant Software separat angeboten werden



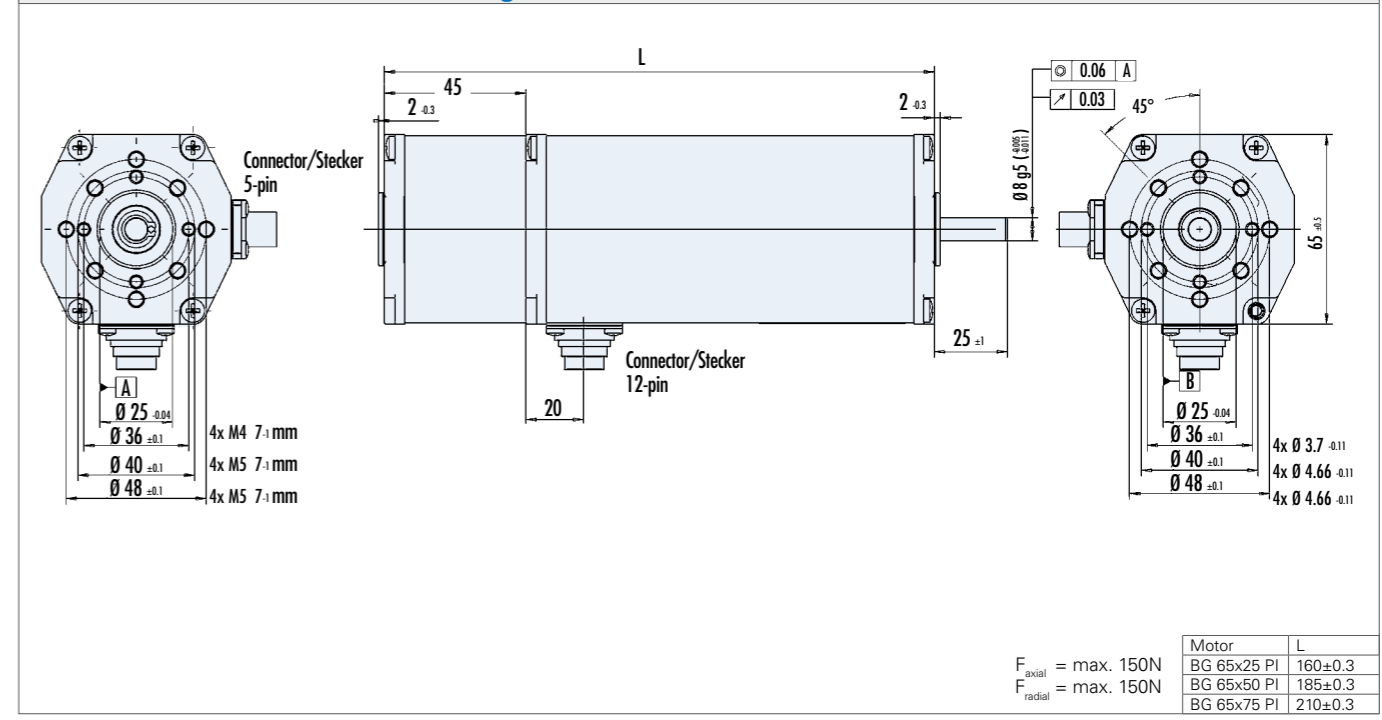
| Data / Technische Daten   |                          | BG 65x25 PI                       | BG 65x50 PI | BG 65x75 PI |
|---|--------------------------|-----------------------------------|-------------|-------------|
| Nominal voltage/ Nennspannung                                     | VDC                      | 24                                | 24          | 42          |
| Nominal current/ Nennstrom  | A <sup>*)</sup>          | 4                                 | 5.6         | 4.5         |
| Nominal torque/ Nennmoment  | Ncm <sup>*)</sup>        | 17 (21****)                       | 26 (31****) | 40 (47****) |
| Nominal speed/ Nenn Drehzahl                                      | rpm <sup>*)</sup>        | 3100                              | 3100        | 2860        |
| Friction torque/ Reibungsmoment                                   | Ncm <sup>*)</sup>        | 4                                 | 7           | 11          |
| Peak stall torque/ Max. Anhaltenmoment                            | Ncm <sup>**)</sup>       | 97 (*****)                        | 163 (*****) | 330 (*****) |
| No load speed/ Leerlauf Drehzahl                                  | rpm <sup>*)</sup>        | 6620                              | 6470        | 6320        |
| Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung                     | W <sup>**)</sup>         | 92.2                              | 145         | 260         |
| Torque constant/ Drehmomentkonstante                              | Ncm A <sup>-1****)</sup> | 6.7                               | 6.2         | 12          |
| Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)                    | A <sup>**)</sup>         | 27                                | 27          | 27          |
| Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment                              | gcm <sup>2</sup>         | 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                      | 1 ... Rated speed / Nenn Drehzahl |             |             |

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

# BG 65 PI, 50 - 150 W



## Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



## Pin assignment / Pinbelegung

| 12-Pin | Power / Signal       |   |           | 5-Pin | Service / Signal |
|--------|----------------------|---|-----------|-------|------------------|
| A      | OUT1                 | H | IN4 / AI- | 1     | n.c.             |
| B      | IN0                  | J | IN3 / AI+ | 2     | n.c.             |
| C      | IN1                  | K | OUT2      | 3     | n.c.             |
| D      | U <sub>Logic</sub>   | L | IN2       | 4     | PC               |
| E + F  | U <sub>Power</sub>   |   |           | 5     | PC               |
| G + M  | GND <sub>Power</sub> |   |           |       |                  |

## Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034  
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

