

Versions of BG 65 S / Ausführungen BG 65 S	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- motor without controller / Motor ohne Elektronik (BG65S)	46
- integral 4Q speed controller / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik (BG65SSI)	48
- with parametrization software inclusive / mit Parametriersoftware inklusive (BG65SPI)	50
- with external 4Q servo controller / mit externem 4Q-Servoregler (BGE 3515/6010)	72
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	

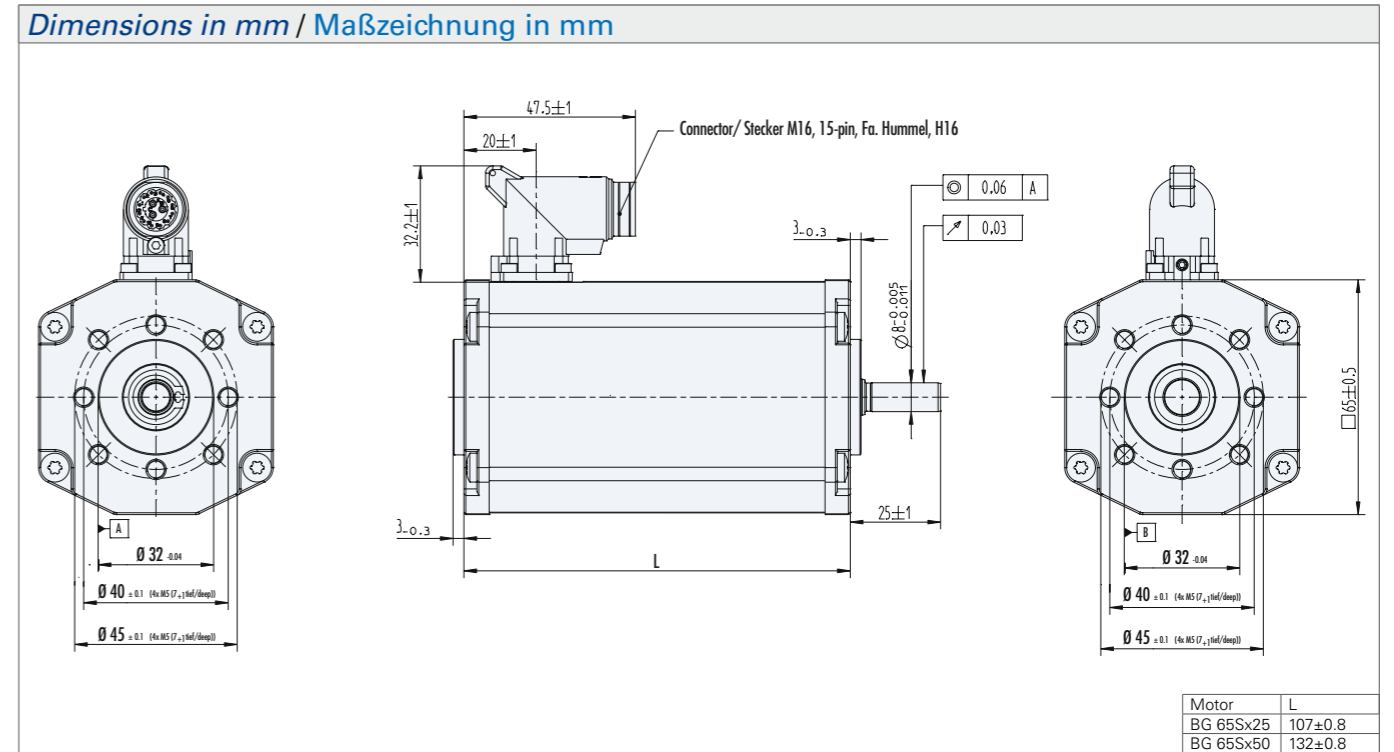
- Highly dynamic 3-phase EC motor with 10-pole neodymium magnet
- With its completely closed housing made of black anodized aluminum, the motor can be supplied, on request, with degree of protection IP 65
- The high power density and compact design coupled with a very favourable price/performance ratio make this motor suitable for numerous applications
- Custom versions are available with windings for higher voltages
- The BG 65 must be connected to external power electronics using 3 leads for controlling the motor and a further 5 leads for signaling the rotor position

- Hochdynamischer 3-strängiger EC-Motor mit 10-poligem Neodymmagnet
- Durch sein komplett geschlossenes Gehäuse aus schwarz eloxiertem Aluminium kann der Motor mit hoher Schutzart, auf Wunsch bis IP 65, geliefert werden
- Die hohe Leistungsdichte und kompakte Bauform gestattet bei einem guten Preis/Leistungsverhältnis den Einsatz in zahlreichen Anwendungen
- In Sonderausführung sind Wicklungen für höhere Spannungen möglich
- Beim BG 65 erfolgt der Anschluss zu einer extern angeordneten Leistungselektronik über 3 Anschlusslitzen zur Motoransteuerung und über 5 Anschlusslitzen zur Erfassung der Rotorlage



Data / Technische Daten		BG 65Sx25		BG 65Sx50	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	24	40
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	6.02	3.76	9.54	5.96
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ^{*)}	34.6	33.6	53	50.9
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	2980	3200	3240	3480
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ^{*)}	3	3	6	6
Peak stall torque/ Max. Anhaltmoment	Ncm ^{**)}	260	260	500	500
No load speed/ Leerlaufdrehzahl	rpm ^{*)}	4580	4770	4580	4770
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W ^{**)}	218	220	470	470
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Ncm A ^{-1***)}	6.4	10	6.3	8.5
Terminal Resistance/ Anschlußwiderstand	Ω	0.192	0.478	0.084	0.194
Terminal inductance/ Anschlußinduktivität	mH	0.84	2.2	0.37	0.95
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A ^{**)}	16.4	9.8	32	19
Rotor inertial/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	70	70	129	129
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.9	0.9	1.4	1.4

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



Pin assignment / Pinbelegung

15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal
A	A	3	HS3	8	
B	B	4	HS2	9	U _{Hall}
C	C	5		10	GND _{Hall}
1	HS1	6		11	
2		7		12	

Characteristic diagram / Belastungskennlinien In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

