

Versions of BG 65 CI / Ausführungen BG 65 CI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- integrated 4Q motion controller and bus interface / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und Bus-Schnittstelle	52
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 S with integrated Motion Controller for 4-quadrant drive with dynamic positioning
- By using the integral Motion Controller and an integral rotorposition encoder, even very complex motion profiles can be performed
- The optional incremental encoder, RE 30-3-500, permits speed control down to 1 rpm
- To simplify programming, the starter kit with PC interface and a commissioning software CD is available
- With CANopen interface (DSP 402)
- The most important parameters of a trajectory, such as position, speed and acceleration values can be changed real-time through the CAN interface
- For the CAN interface, a standardized 5-pin connector is used. One further plug is for power stage as well as analog and digital I/Os
- To simplify programming, the motion starter kit with PC interface and a commissioning software CD is available

- Motor BG 65 S mit integriertem Motioncontroller für 4-Quadrantenbetrieb mit dynamischer Positionierung
- Mit Hilfe des integrierten Motioncontrollers und eines integrierten Rotorlagegebers können auch sehr komplexe Fahrprofile abgearbeitet werden
- Mit dem optional angebauten Inkrementalencoder RE 30-3-500 können Drehzahlen ab 1 rpm geregelt werden
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht für jede BUS-Schnittstelle ein Starter Kit zur Verfügung
- Mit CANopen-Schnittstelle (DSP 402)
- Die wesentlichen Parameter einer Bahnkurve wie Positions-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungswerte können über die CAN-Schnittstelle auch "in fly" verändert werden
- Für die CANopen-Schnittstelle wird ein CIA-empfohlener 5-poliger Stecker verwendet. Ein weiterer Stecker dient zum Anschluss der Leistungsversorgung und analoger und digitaler Ein-/Ausgänge
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht der Motion Starter Kit mit Schnittstelle für den PC und Inbetriebnahmesoftware-CD zur Verfügung

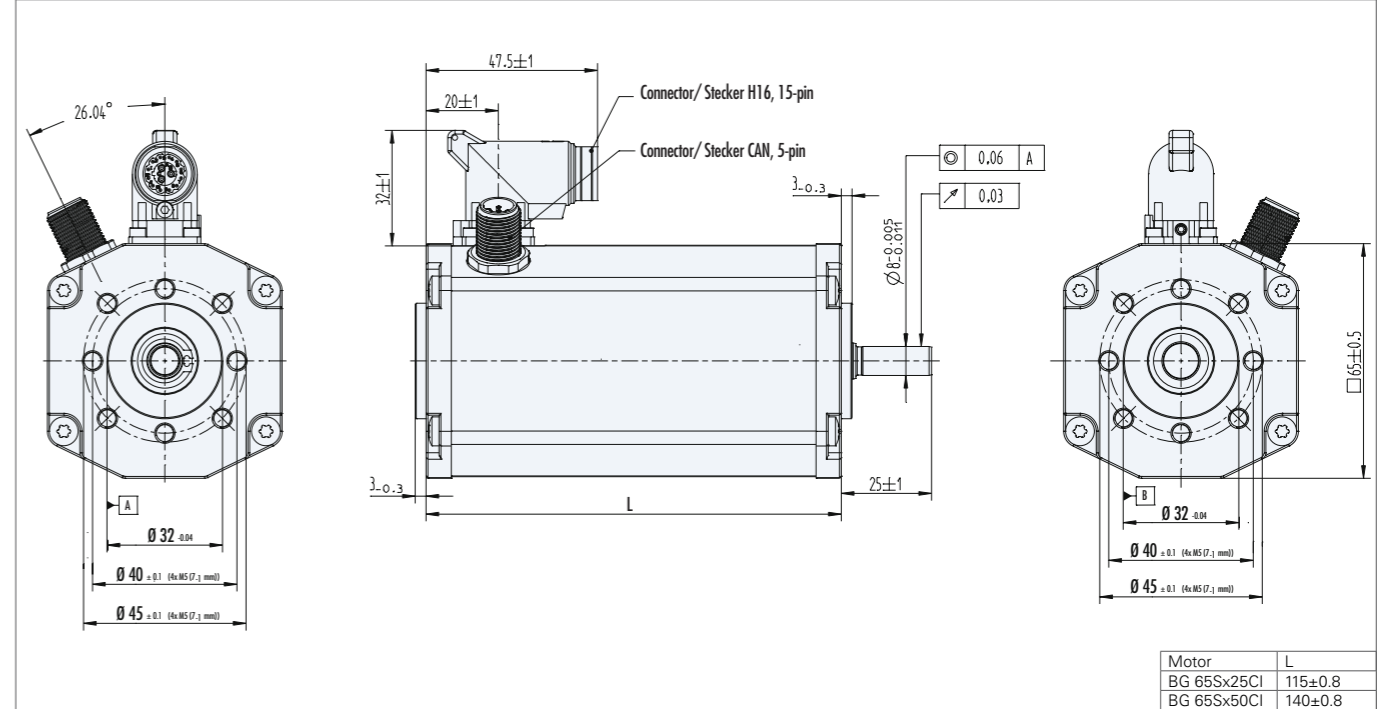
Slave in BUS-Netzwerken



Data / Technische Daten		BG 65Sx25 CI		BG 65Sx50 CI	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	24	40
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	7.3	4.6	9.7	7
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ^{*)}	41.6	45.7	49.5	64
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	3065	3220	3725	3595
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ^{*)}	4.9	5.2	9	10.4
Peak stall torque/ Max. Anhaltmoment	Ncm ^{**)}	73	73.1	138	141
No load speed/ Leerlauf Drehzahl	rpm ^{*)}	4270	4470	4405	4500
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W ^{**)}	190	198	369	395
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Ncm A ^{-1****)}	8.5	13.9	6.6	11.23
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A ^{**)}	16****)	10****)	32****)	20****)
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	70	70	129	129
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.9	0.9	1.37	1.37
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	1 ... Rated speed / Nenndrehzahl			

*) $\Delta\theta_w = 100$ K; **) $\theta_R = 20^\circ$ C; ****) at nominal point / im Nennpunkt; *****) limited by software / durch Software begrenzt

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



Motor	L
BG 65Sx25CI	115±0.8
BG 65Sx50CI	140±0.8

Pin assignment / Pinbelegung

15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal
A	U _E	3	IN2	8	AI-
B	Ballast	4	IN3	9	U _C (24V)
C	GND	5	IN4	10	OUT1
1	INO	6		11	OUT2
2	IN1	7	AI+	12	OUT3

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

