

Versions of BG 65 S MI / Ausführungen BG 65 S MI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- freely programmable integral 4Q motion controller / frei programmierbare 4Q-Steuerungelektronik integriert	54
With incremental encoder / Mit Inkrementalgeber	108
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	110
With gearbox / Als Getriebemotor	81
With brake / Als Bremsmotor	106

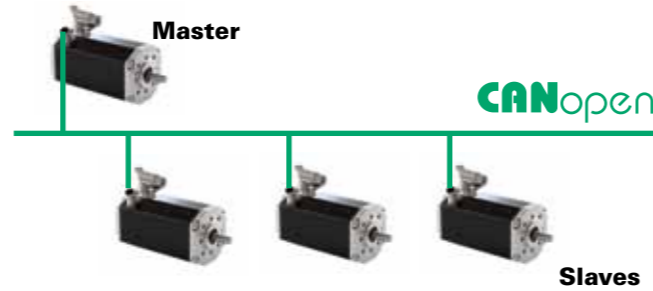
Standard / Standard On request / auf Anfrage

- Motor BG 65 S with integrated 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



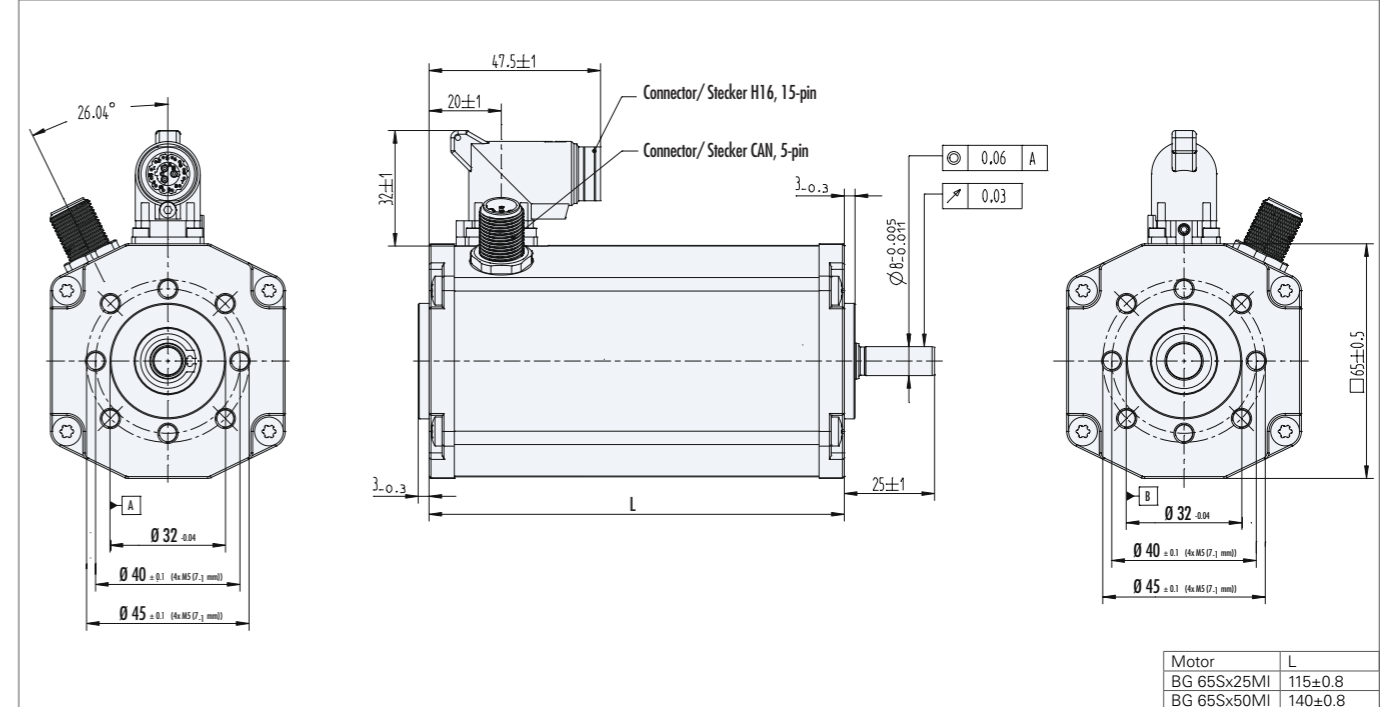
Stand-alone Netzwerk



Data / Technische Daten		BG 65Sx25 MI		BG 65Sx50 MI	
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/ Nenndrehzahl	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/ Leerlaufdrehzahl	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 inertial/ 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			

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

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



Pin assignment / Pinbelegung

15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal	15-Pin	Power / Signal
A	U _{Power}	3	IN2	8	AI-
B	Ballast	4	IN3	9	U _{Logic}
C	GND _{Power}	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

