

# GR 63 SI, 50 - 100 W

**SPEED CONTROLLER ATTACHED**

Versions of GR 63 SI / Ausführungen GR 63 SI	Page / Seite
With gearbox / Als Getriebemotor	47
4Q controller attached / Mit angebaute 4Q-Steuerungselektronik	40

Standard / Standard On request / auf Anfrage

- General information about the characteristics of our commutated motors, see page 8
- With integral speed controller (digital) for 4-quadrant drive and integral magnetic encoder
- As standard, the target speed can be set using a 0...+10V analog voltage input
- There are two digital inputs for selecting the four operating conditions: rotation clockwise/ counter-clockwise, controller block, and stop with holding torque
- In addition, there are digital outputs, which provide a pulsed output with 16 impulses per revolution and an error signal. A direction of rotation signal (e.g. for monitoring position and speed) is available on request
- Two fixed speeds, and acceleration and deceleration ramps can be stored in memory
- The motor is supplied as standard with a 12-pin connector
- On request different shaft lengths available
- Protection class IP 54, IP 65 available on request
- Motor shaft with ball bearing
- For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at [www.dunkermotoren.com](http://www.dunkermotoren.com) (downloads)

- Allgemeine Informationen über die Eigenschaften unserer Kollektormotoren siehe S. 8
- Mit integriertem Speedcontroller (digital) für 4-Quadrantenbetrieb und integriertem magnetischen Impulsgeber
- Die Drehzahlsollwertvorgabe erfolgt standardmäßig über einen Analogspannungseingang 0...+10V
- Über zwei digitale Eingänge lassen sich die vier Betriebszustände Drehrichtung rechts, Drehrichtung links, Reglersperre und Stopp mit Haltemoment anwählen
- Zusätzlich werden digitale Ausgänge herausgeführt, womit ein Pulsausgang mit 16 Impulsen pro Umdrehung und ein Störungssignal zur Verfügung stehen. Optional kann ein Drehrichtungssignal zur Verfügung gestellt werden
- Das Abspeichern von 2 festen Geschwindigkeiten sowie von Beschleunigungs- und Bremsrampe ist möglich
- Der Motor wird standardmäßig mit einem 12-poligen Stecker geliefert
- Auf Anfrage verschiedene Wellenlängen lieferbar
- Schutzart IP 54, optional IP 65
- Die Motorwelle ist kugelgelagert
- Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung unter [www.dunkermotoren.de](http://www.dunkermotoren.de) (downloads)



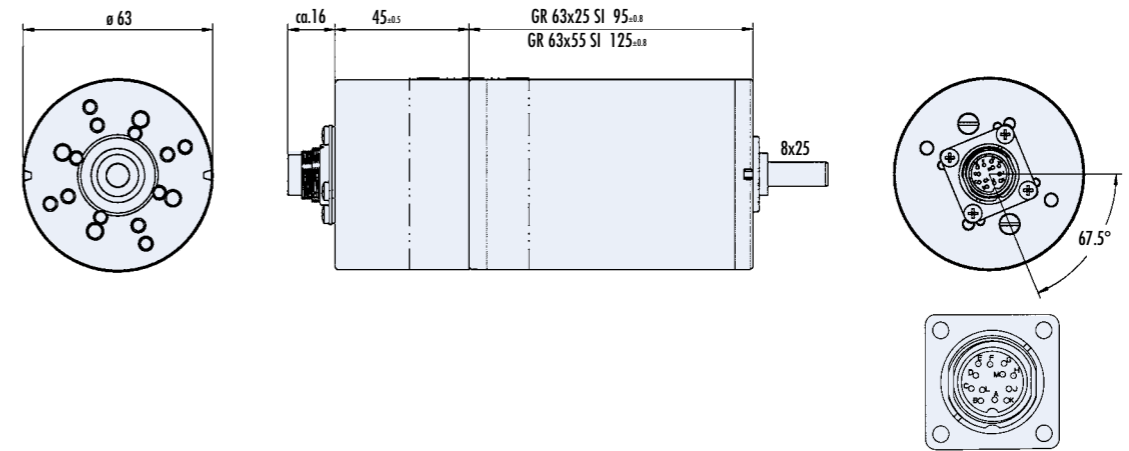
Data / Technische Daten		GR 63x25 SI			GR 63x55 SI		
Rated voltage/ Nennspannung	VDC	12	24	40	12	24	40
Continuous rated speed/ Nenndrehzahl	rpm*)	3100	3300	3500	3000	3350	3450
Continuous rated torque/ Nenndrehmoment	Ncm*)	13.7	14	13.3	24	27	27
Continuous current/ Nennstrom	A*)	5.2	2.7	1.7	8.7	4.9	3
Starting torque/ Anlaufmoment	Ncm**)	82	108***)	118	202***)	211***)	210***)
Starting current/ Anlaufstrom	A**)	27	18***)	12	64***)	40***)	28.6***)
Electronic peak current/ Zul. Spitzenstrom der Elektronik	A**)	25	15	15	25	25	15
Rotor inertial/ Trägheitsmoment	gcm <sup>2</sup>	400	400	400	750	750	750
Weight of motor/ Motorgewicht	g	1400	1400	1400	1900	1900	1900
Voltage range/ Max. zul. Spannungsbereich	VDC	12 ... 40	12 ... 40	12 ... 40	12 ... 40	12 ... 40	12 ... 40
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	50 ... Rated speed / Nenndrehzahl					

\*)  $\Delta\theta_w = 100\text{K}$ ; \*\*)  $\theta_R = 20^\circ\text{C}$ ; \*\*\*) Will be restricted by peak current of the electronic / Wird durch den Spitzenstrom der Elektronik eingegrenzt

# GR 63 SI, 50 - 100 W



## Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



Pin	Signal
E	+ 24 V
F	+ 24 V
D	IN 4
M	OV
G	OV
B	IN 1
C	IN 2
J	N +
H	N -
A	OUT 1
K	OUT 3
L	IN 3

## Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034  
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

