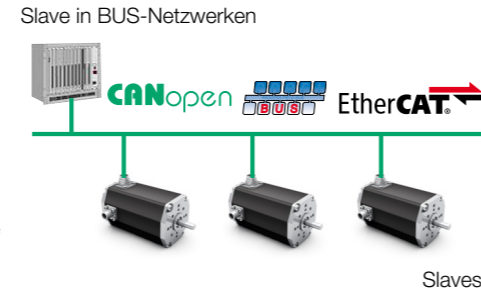


- » Motor BG 65 with integrated motion controller for 4-quadrant drive with dynamic positioning
- » The optional incremental encoder, RE 30-3--500, permits speed control down to 1 rpm
- » To simplify programming, the starter kit with PC interface and a commissioning software CD is available

- » Motor BG 65 mit integriertem Motion-controller für 4-Quadrantenbetrieb mit dynamischer Positionierung
- » Mit dem optional angebaute Inkrementalgeber RE 30-3-500 können Drehzahlen ab 1 rpm geregelt werden
- » Zur einfachen Inbetriebnahme steht für jede BUS-Schnittstelle ein Starter Kit zur Verfügung



CANopen version available

Profibus version available

EtherCAT version available

IO mode

Speed mode

Current mode

Positioning

Block commutation

Digital inputs

Analog inputs

Digital outputs

Feedback integrated

Feedback integrated option

SSI version available

Programmable

Service interface

Oscilloscope software available

Condition monitoring

Supply voltage versions

High efficiency

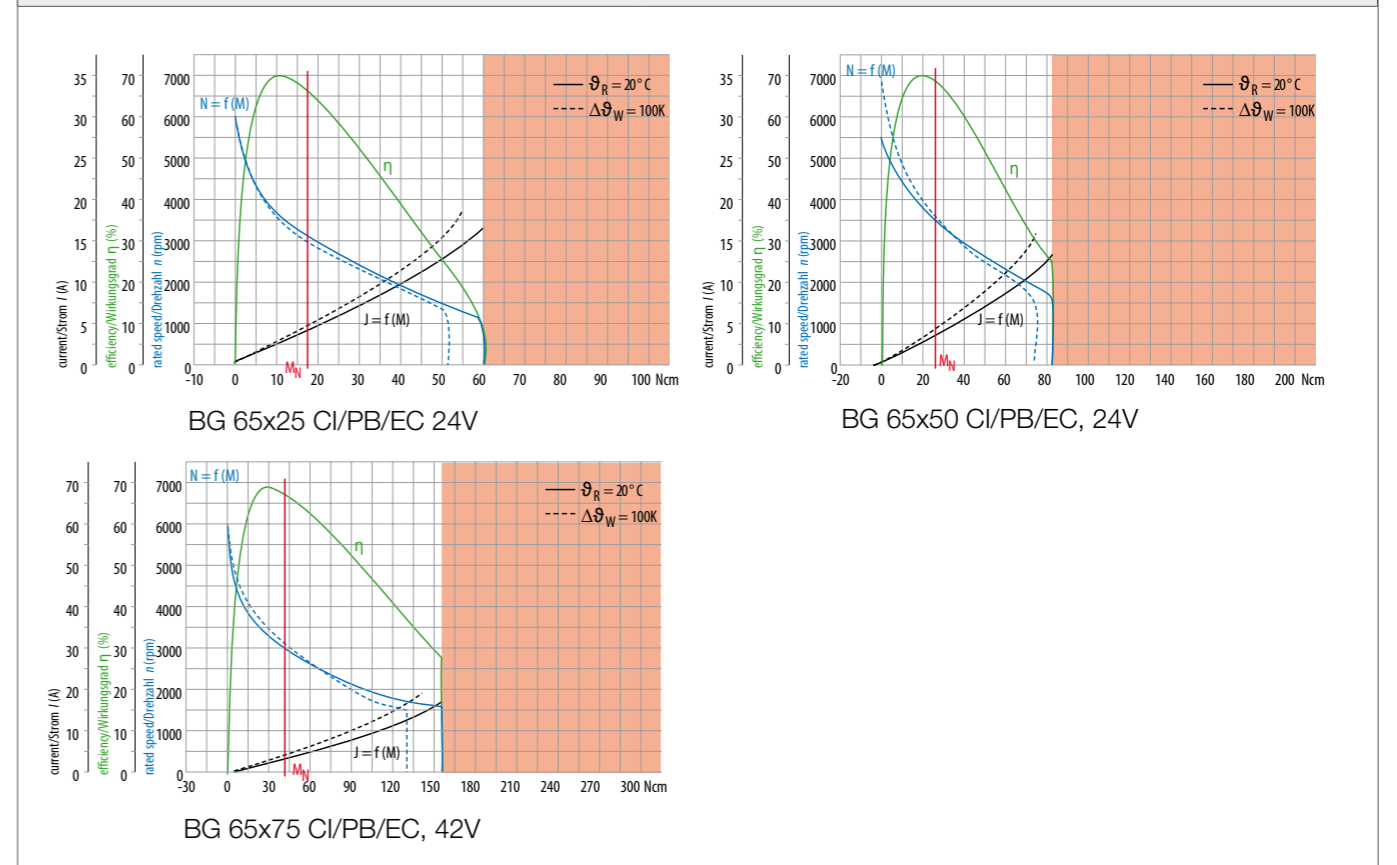
Protection class (up to)

Certification

Certification

Certification (>36 V only)

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



Data/ Technische Daten		BG 65x25 CI/PB/EC	BG 65x50 CI/PB/EC	BG 65x75 CI/PB/EC
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	24	42
Nominal current/ Nennstrom	A ¹⁾	3.6	4.5	4.1
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ¹⁾	0.157	0.21	0.40
Nominal speed/ Nennzahl	rpm ¹⁾	3030	3300	2900
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ¹⁾	0.59	0.82	1.62
No load speed/ Leerlaufzahl	rpm ¹⁾	6615	6400	5160
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ¹⁾	50	73	121
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	84	139	246
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ⁻¹ ***)	0.06	0.067	0.137
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ¹⁾	27	27	27
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	20 ... 30	20 ... 30	20 ... 50
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	71.6	128	172
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1	1.5	1.97

¹⁾ Δθ_w = 100 K; ²⁾ θ_R = 20°C ³⁾ at nominal point/ im Nennpunkt Preference/ Vorzugsreihe On request/ auf Anfrage

Modular System/ Modulares Baukastensystem

» Brakes & Encoder/ Bremsen & Geber

- E 90
- E 100
- RE 30 (TI)
- AE 65

» Planetary Gearboxes/ Planetengetriebe

- PLG 52
- PLG 52 H
- PLG 60
- PLG 60 LB
- PLG 63 EP
- PLG 63 HT
- PLG 75

» Angular Gearboxes/ Winkelgetriebe

- SG 80
- SG 120
- STG 65
- KG 90

» Accessories/ Zubehör

- Connector with cable/ Anschlussleitungen
- Cover/ Verschlussdeckel
- Starter Kit/ Starter Kit

Preference/ Vorzugsreihe On request/ auf Anfrage

You can individually configure your suitable product and download technical data and drawings for the combination at www.dunkermotoren.com/en/configuration/.
 Unter www.dunkermotoren.de/konfigurator können Sie Ihr passendes Produkt individuell konfigurieren und technische Daten und Zeichnung für die Kombination herunterladen.

CANopen

- » 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
- » For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads)

NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply.

- » 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
- » Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads)

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.



- » Drives can be linked to profibus networks
- » Drives operate as a slave in the network
- » Supports Profibus DP-V1 (acyclic data transfer)
- » Supports configuration via SIMATIC-manager
- » Ready-to-use demo modules for data transfer available

» For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads)

NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply.

- » Antriebe zur Integration in Profibus-Netzwerke
- » Antriebe werden als Slave im Netzwerk betrieben
- » Unterstützt Profibus DP-V1 (azyklischer Datentransfer)
- » Konfiguration über SIMATIC-Manager möglich
- » Vorgefertigte Demobausteine für Datenverkehr sind verfügbar

» Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads)

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.



- » Drives for operation in EtherCAT networks
- » CAN application protocol over EtherCAT (CoE) is supported
- » Drive operates as a slave in the network
- » Operation as NC axes possible
- » Comprehensive object dictionary with all functions necessary to operate servo drives
- » Status indication for communication through light conductors in the motor housing

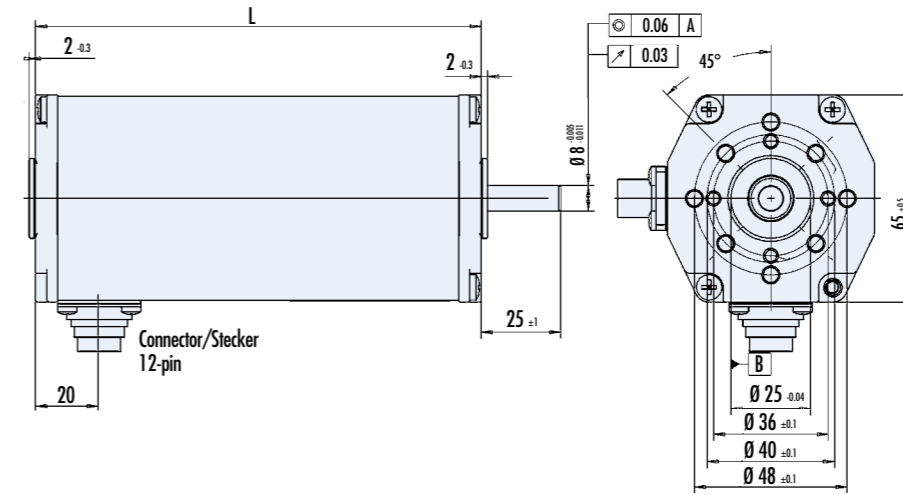
» For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads)

NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply.

- » Antriebe zum Betrieb in EtherCAT-Netzwerken
- » CAN application protocol over EtherCAT (CoE) wird unterstützt
- » Antrieb wird als Slave im Netzwerk betrieben
- » Betrieb als NC-Achse möglich
- » Umfangreiches Objektverzeichnis mit allen Funktionen zum Betrieb von Servoantrieben
- » Statusanzeige für Kommunikation über Lichtleiter im Motorgehäuse
- » Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads)

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

Dimensions BG 65 CI in mm/ Maßzeichnung BG 65 CI in mm

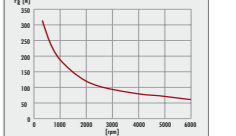


$F_{axial} = \text{max. } 150\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 150\text{N}$

Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

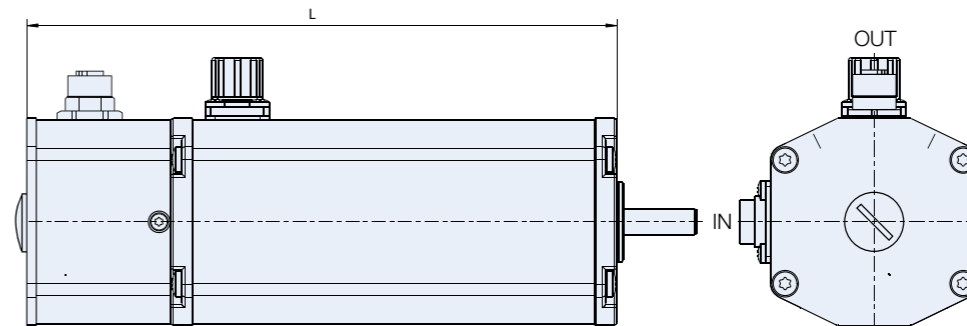
Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{n10} = 20.000$ h

Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



Motor	L
BG 65x25 CI	115±0.8
BG 65x50 CI	140±0.8
BG 65x75 CI	165±0.8

Dimensions BG 65 PB in mm/ Maßzeichnung BG 65 PB in mm

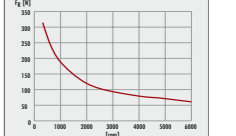


$F_{axial} = \text{max. } 150\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 150\text{N}$

Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

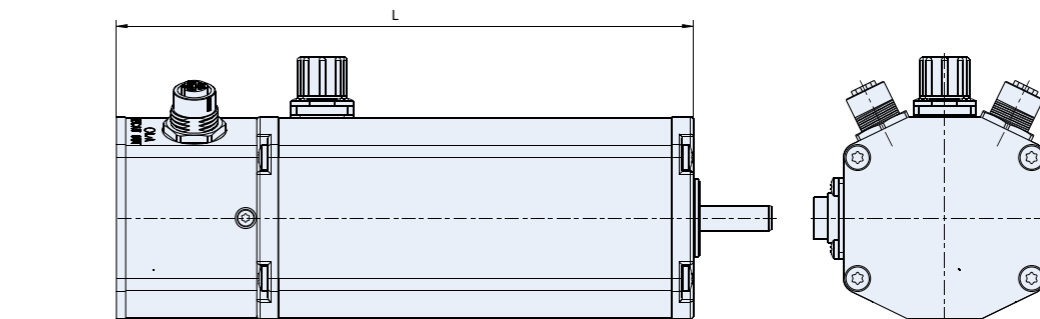
Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{n10} = 20.000$ h

Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



Motor	L
BG 65x25 PB	160±0.5
BG 65x50 PB	185±0.5
BG 65x75 PB	210±0.5

Dimensions BG 65 EC in mm/ Maßzeichnung BG 65 EC in mm

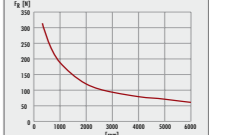


$F_{axial} = \text{max. } 150\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 150\text{N}$

Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{n10} = 20.000$ h

Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



Motor	L
BG 65x25 EC	160±0.8
BG 65x50 EC	185±0.8
BG 65x75 EC	210±0.8