

Versions of BG 65 PI / Ausführungen BG 65 PI	<i>P.</i> /S.
Controller / Regelelektroniken	
- integral 4Q motion controller with parametrization software inclusive /	28
mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und Parametriersoftware inklusive	
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	62
With gearbox / Als Getriebemotor	49
With brake / Als Bremsmotor	58

- Standard/Standard On request/auf Anfrage
- Motor BG 65 with integrated servo controller for 4-quadrant drive
- PC- software easy to use for parameterization. Basic modes such as speed, position and torque are easy to parameterize
- Drive with parameterization interface (5-pole connector). Additional 12-pole round connector to connect power supply as well as analogue and digital inputs
- High positioning accuracy and excellent control characteristics by integral incremental encoder with a resolution of 4x500 pulses per revolution
- Please note that the parametrization interface and the Drive Assistant software are provided separately





- Antrieb mit Parametrierschnittstelle (5-poliger Stecker). Ein weiterer 12-poliger Rundstecker dient zum Anschluss der Spannungsversorgung und für analoge und digitale Eingänge
- Durch den integrierten Inkrementalgeber mit einer Auflösung von 4x500 Impulsen pro Umdrehung werden eine hohe Positioniergenauigkeit und

sehr gute Regeleigenschaften erreicht • Bitte beachten Sie, dass das Parametrierinterface und

die Drive Assistant Software separat angeboten werden

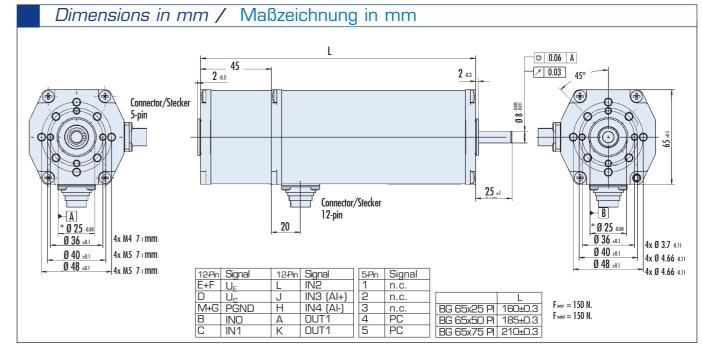
For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads).

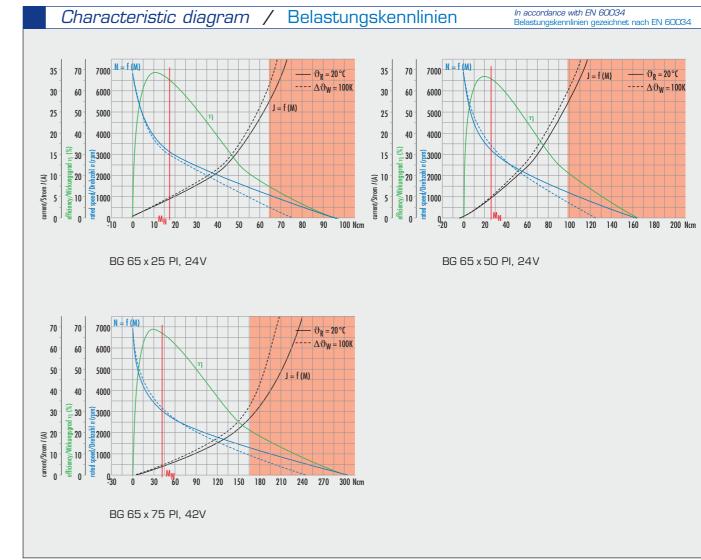


Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads).

Data / Leistungsdaten		BG 65x25 PI	BG 65x50 PI	BG 65x75 PI
Rated voltage/ Nennspannung		24 VDC	24 VDC	42 VDC
Continuous rated speed/ Nenndrehzahl	rpm*)	3100	3100	2860
Continuous rated torque/ Nenndrehmoment	Ncm*)	17 (21***)	26 (31***)	40 (47 ***)
Continuous current/ Nennstrom	A*)	4	5.6	4.5
Starting torque/ Anlaufmoment	Ncm**)	97****)	163 ****)	330****)
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A**)	27	27	27
Rotor inertia/ Trägheitsmoment	gcm <sup>2</sup>	72	128	172
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.95	1.3	1.8
Voltage range/ Max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	20 30	20 30	20 50
Recommended speed control range Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	1 Rated speed/Nenndrehzahl		

\*]  $\Delta \vartheta_W = 100 \text{ K; }^{*}$   $\vartheta_B = 20 ^{\circ}\text{C; }^{***}$  Depends on heat dissipation from the motor (see p. 10) / Abhängig von der Wärmeabführung des Motors (siehe S. 10) \*\*\*\* Will be restricted by peak current / Wird durch den Spitzenstrom der Elektronik eingegrenzt





29

## L ம டி 6

m