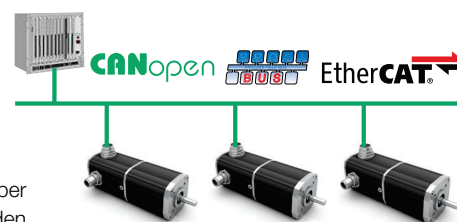


» BG 45 CI/PB/EC | cont. 91 W, peak 159 W

- » With integrated motion controller for 4-quadrant drive with dynamic positioning
- » By using the integrated motion controller and an integrated rotor-position encoder, even very complex motion profiles can be performed
- » The integrated magnetic incremental encoder permits speed control down to 50 rpm

- » 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 integriertem magnetischen Inkrementalgeber können Drehzahlen ab 50 min⁻¹ geregelt werden

Slave in BUS-Netzwerken



CANopen version available	Profinet 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	Galvanic insulated bus/Ethernet	SSI version available	Programmable	Service interface	Oscilloscope software available	Condition monitoring	Supply voltage versions
Premium efficiency	Protection class (up to)	Certification	Certification	Certification (>36 V only)	Operating hours	Vibration resistance			

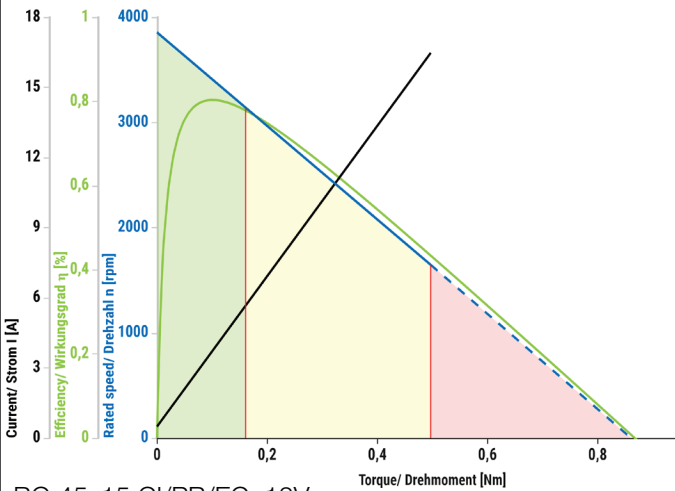
Data/ Technische Daten		BG 45x15 CI/PB/EC		BG 45x30 CI/PB/EC	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	12	24	12	24
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	5.8	3.13	8.74	4.87
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ^{*)}	0.161	0.168	0.246	0.25
Nominal speed/ Nennzahl	rpm ^{*)}	3110	3280	3190	3360
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ^{*)}	0.497	0.662	0.552	0.942
No load speed/ Leertlaufzahl	rpm ^{*)}	3855	4028	3728	3980
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ^{*)}	52.5	55	82.4	90.5
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	86	89	135	159
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ^{-1**)}	0.031	0.059	0.033	0.059
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ^{*)}	20	15	20	15
Voltage range/ max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	10 ... 30	10 ... 50	10 ... 30	10 ... 50
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	24	24	44	44
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.5	0.5	0.62	0.62

*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_r = 20^\circ\text{C}$ ***) at nominal point/ im Nennpunkt

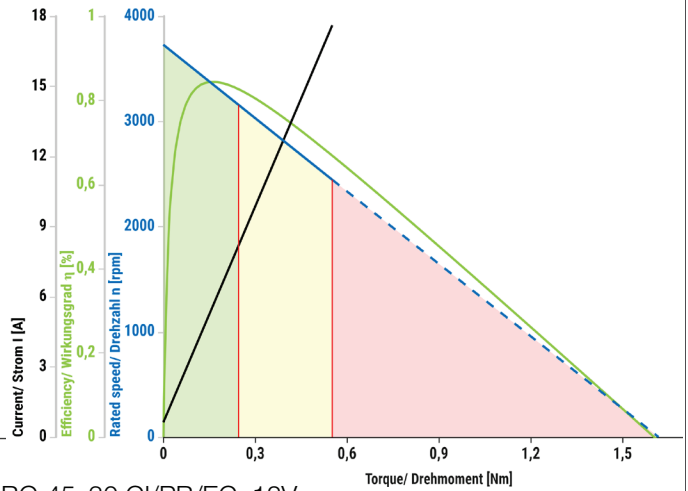
*Profinet only with external controller/ Profinet nur mit externem Controller

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

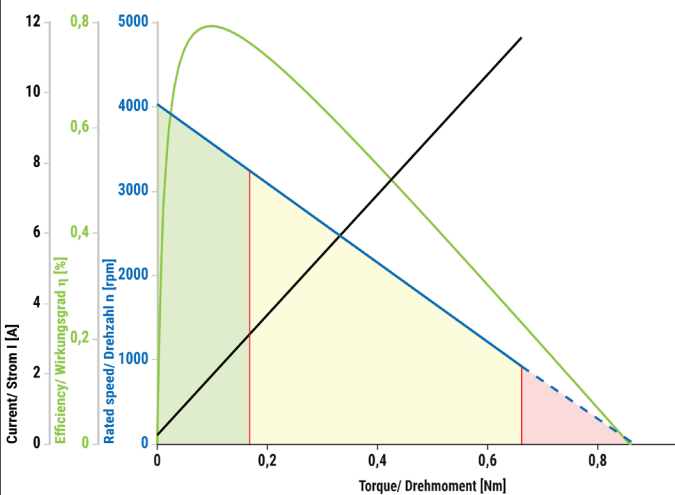
■ Continuous operation/ Dauerbetrieb ■ Cyclical operation/ Zykl. Betrieb — Current torque/ Strom-Drehmoment — Speed torque/ Drehzahl-Drehmoment — Efficiency/ Effizienz



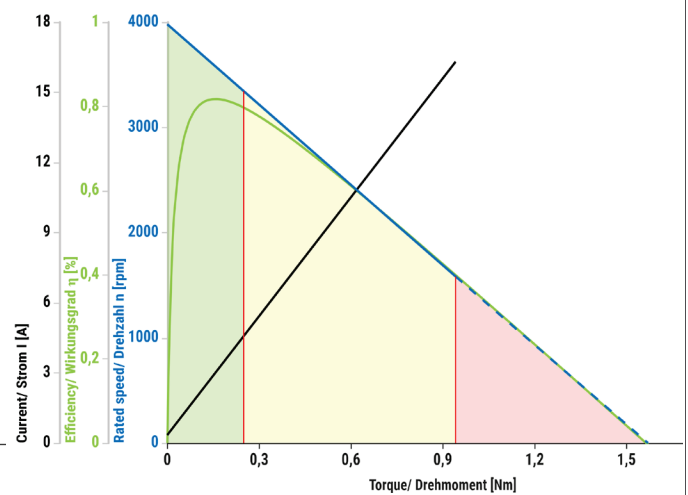
BG 45x15 CI/PB/EC, 12V



BG 45x30 CI/PB/EC, 12V

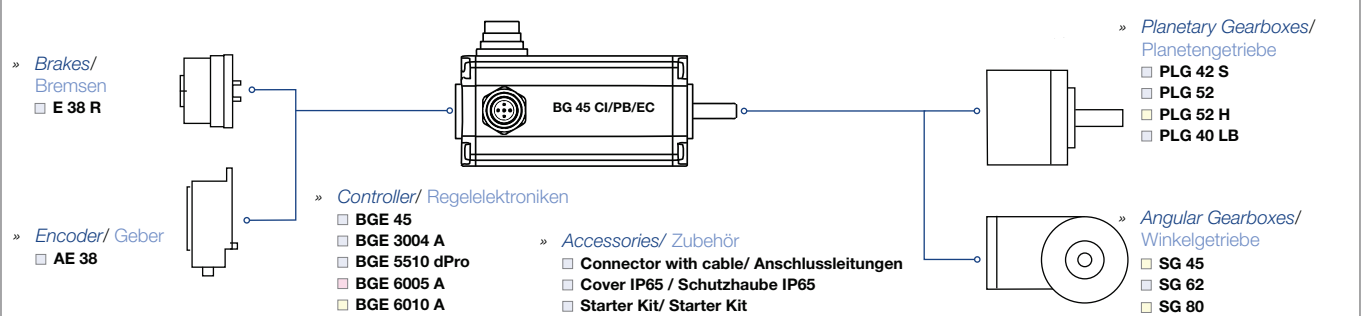


BG 45x15 CI/PB/EC, 24V



BG 45x30 CI/PB/EC, 24V

Modular System/ Modulares Baukastensystem



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.

BG motors

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.



- » 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.

EtherCAT®

- » 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.

- » 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.

- » 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)

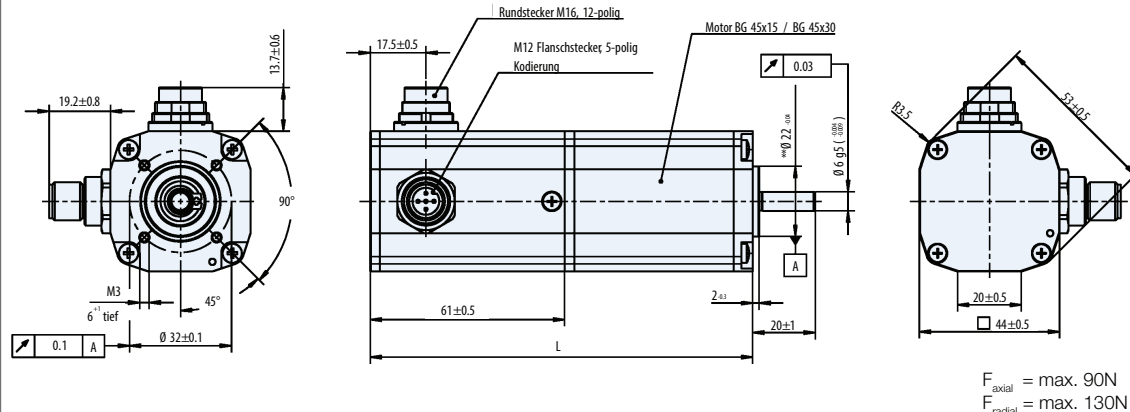
HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

- » 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 45 CI in mm/ Maßzeichnung BG 45 CI in mm

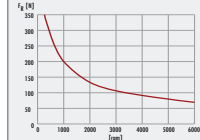
CANopen



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{110} = 20.000$ h

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

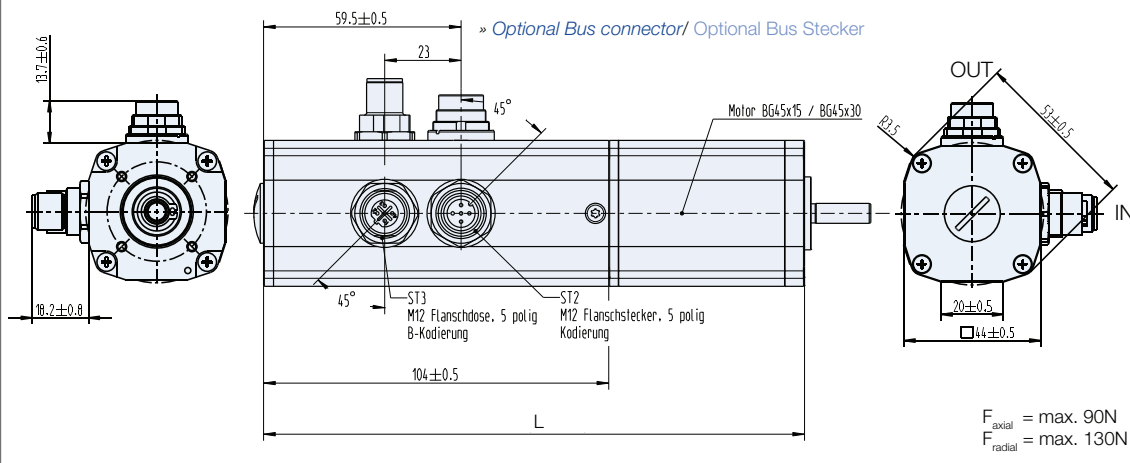


$F_{axial} = \text{max. } 90\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 130\text{N}$

Motor	L
BG 45x15 CI	120±1
BG 45x30 CI	135±1

Dimensions BG 45 PB in mm/ Maßzeichnung BG 45 PB in mm

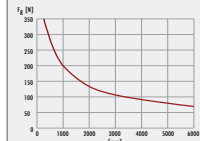
IO-Link



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{110} = 20.000$ h

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

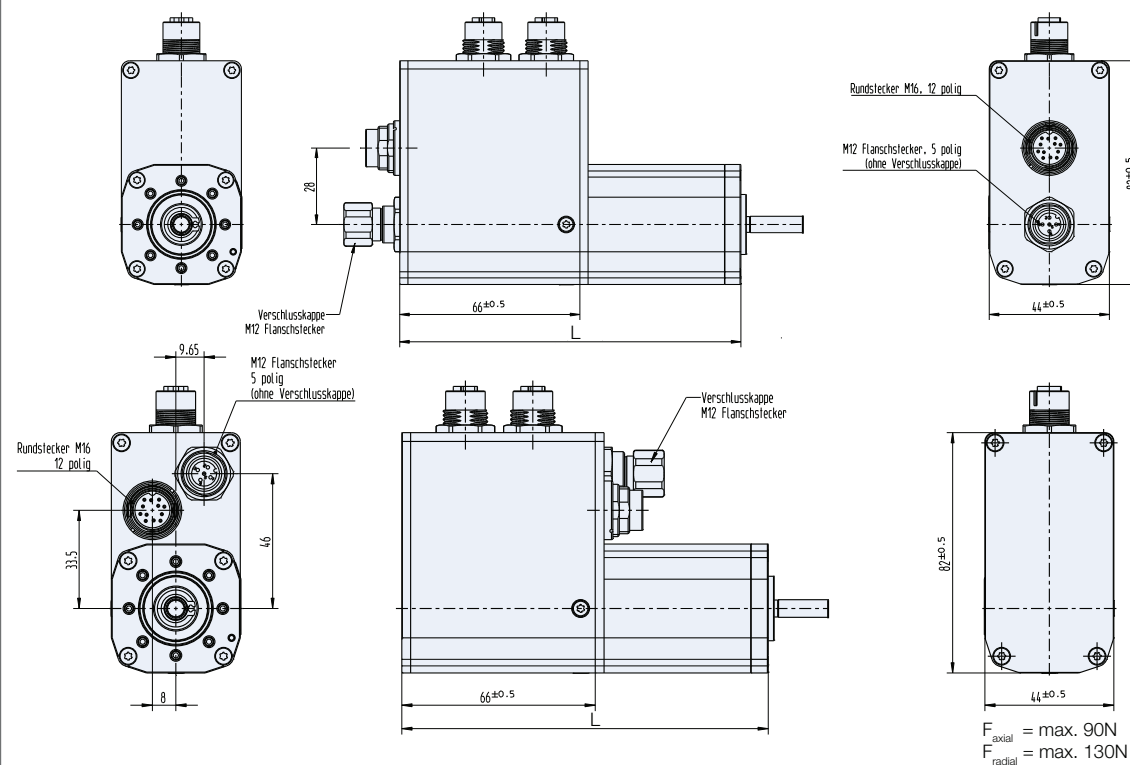


$F_{axial} = \text{max. } 90\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 130\text{N}$

Motor	L
BG 45x15 PB	163±1
BG 45x30 PB	178±1

Dimensions BG 45 EC in mm/ Maßzeichnung BG 45 EC in mm

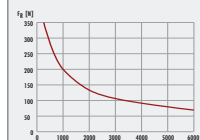
EtherCAT



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{110} = 20.000$ h

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



$F_{axial} = \text{max. } 90\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 130\text{N}$

Motor	L
BG 45x15 EC	125±1
BG 45x30 EC	140±1

BG motors