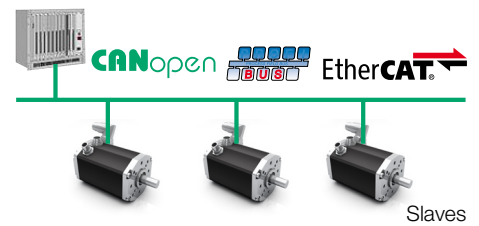


- » With integrated 4Q servo controller
- » High positioning accuracy and excellent control characteristics due to an integral magnetic encoder with a resolution of 4x1024 pulses per round
- » With sinus commutation
- » Please note that the parametrization interface and the Drive Assistant Software are provided separately

- » Mit integriertem 4Q-Servocontroller
- » Durch den integrierten magnetischen Geber mit einer Auflösung von 4x1024 Pulsen pro Umdrehung werden ein großer Drehzahlbereich und eine hohe Positioniergenauigkeit erreicht
- » Mit Sinuskommütierung
- » Bitte beachten Sie, dass das Parametrierinterface und die Drive Assistant Software separat angeboten wird

Slave in BUS-Netzwerken



CANopen version available	Profibus version available	EtherCAT version available	IO mode	Speed mode	Current mode	Positioning	Sinusoidal vector control	Digital inputs	Analog inputs
Digital outputs	Feedback integrated	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)							

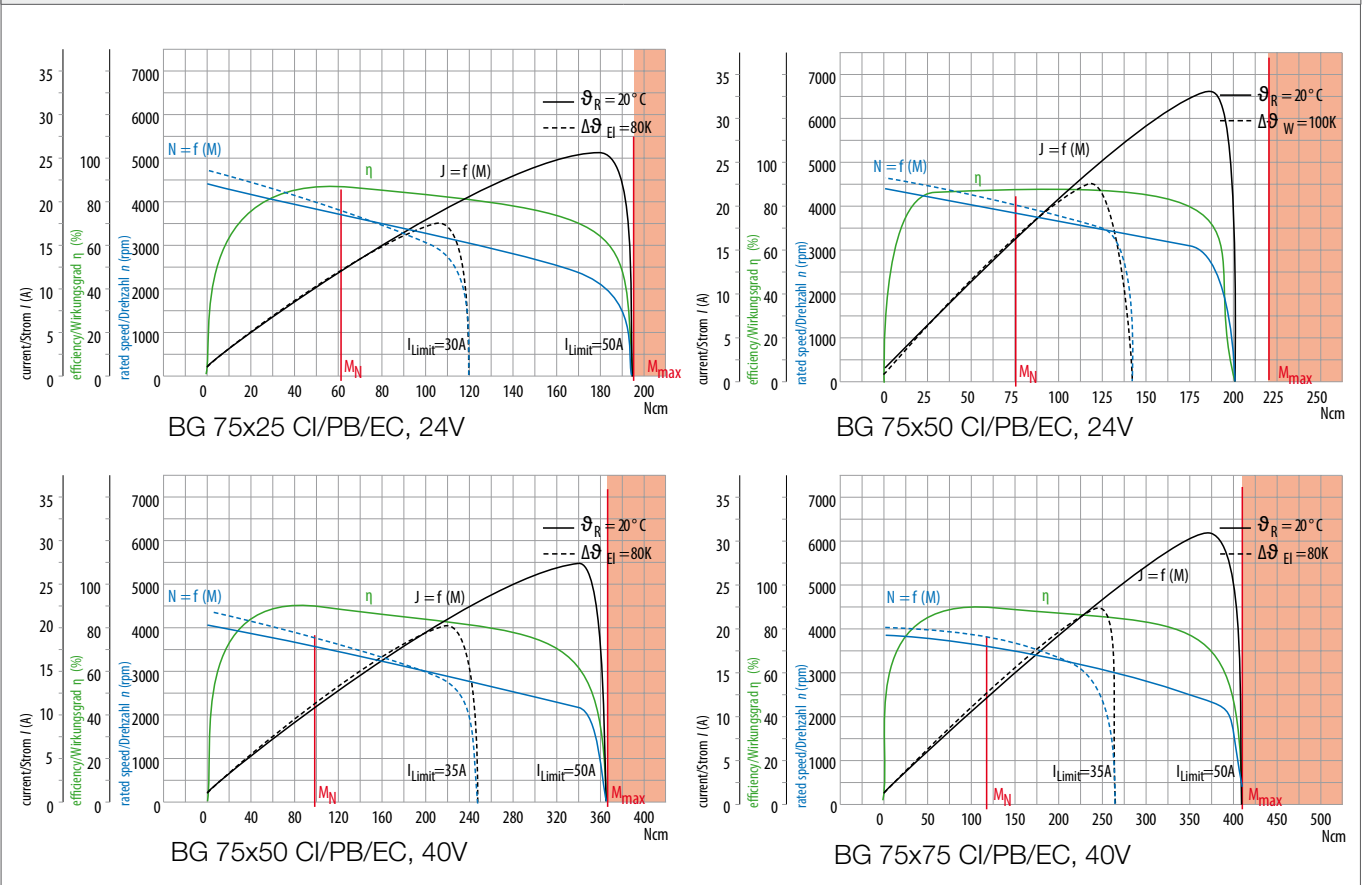
Data/ Technische Daten		BG 75x25 CI/PB/EC		BG 75x50 CI/PB/EC		BG 75x75 CI/PB/EC	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	24	40	40	
Nominal current/ Nennstrom	A ¹⁾	12.2	8.3	16.0	11.2	12.7	
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ¹⁾	0.61	0.71	0.76	0.98	1.16	
Nominal speed/ Nennzahl	rpm ¹⁾	3900	3820	4050	3900	3700	
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ¹⁾	1.95	2.50	2.20	3.65	4.10	
No load speed/ Leeraufdrehzahl	rpm ¹⁾	4450	4400	4340	4100	3825	
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ¹⁾	250	284	320	400	450	
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	400	415	580	785	950	
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ^{-1**)}	0.067	0.115	0.062	0.108	0.113	
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ¹⁾	50 ^{***)}	50 ^{***)}	50 ^{***)}	50 ^{***)}	50 ^{***)}	
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	10...50	10...50	10...50	10...50	10...50	
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	240	240	437	437	652	
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.6	1.6	2.2	2.2	2.8	

¹⁾ Δθ_w = 100 K; ²⁾ θ_r = 20°C ³⁾ at nominal point/ im Nennpunkt ⁴⁾ limited by software/ durch Software begrenzt

Preference/ Vorzugsreihe On request/ auf Anfrage

Characteristic diagram/ Belastungskennlinien

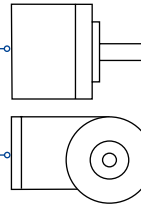
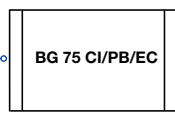
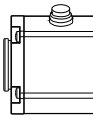
In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034



BG motors

Modular System/ Modulares Baukastensystem

- » Brakes & Encoder/
Bremsen & Geber
- E 90
 - E 310
 - AE 38



- » Planetary Gearboxes/
Planetengetriebe
- PLG 63
 - PLG 75
 - PLG 80 LB
- » Angular Gearboxes/
Winkelgetriebe
- SG 120
 - STG 65

- » 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.



- » 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)

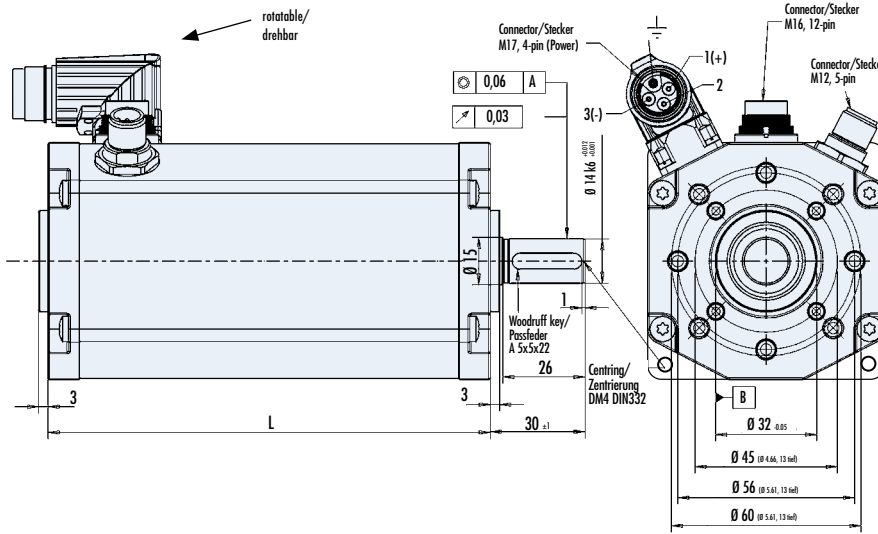
HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

- » 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 75 CI in mm/ Maßzeichnung BG 75 CI in mm

CANopen

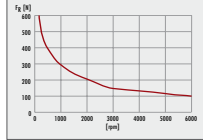


Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the
end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am
Wellenende

$$F_A = Fr/3 \text{ für } L_{h10} = 20.000 \text{ h}$$

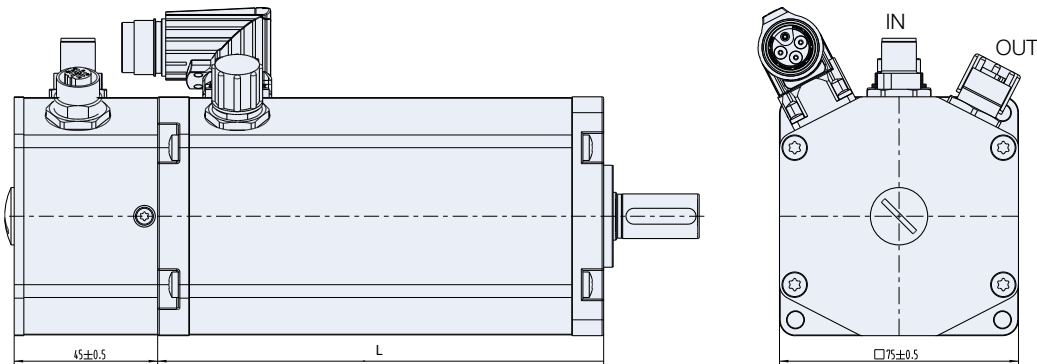
Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



Motor	L
BG 75x25 CI	115±0.5
BG 75x50 CI	140±0.5
BG 75x75 CI	165±0.5

Dimensions BG 75 PB in mm/ Maßzeichnung BG 75 PB in mm

BUS

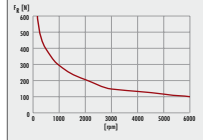


Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the
end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am
Wellenende

$$F_A = Fr/3 \text{ für } L_{h10} = 20.000 \text{ h}$$

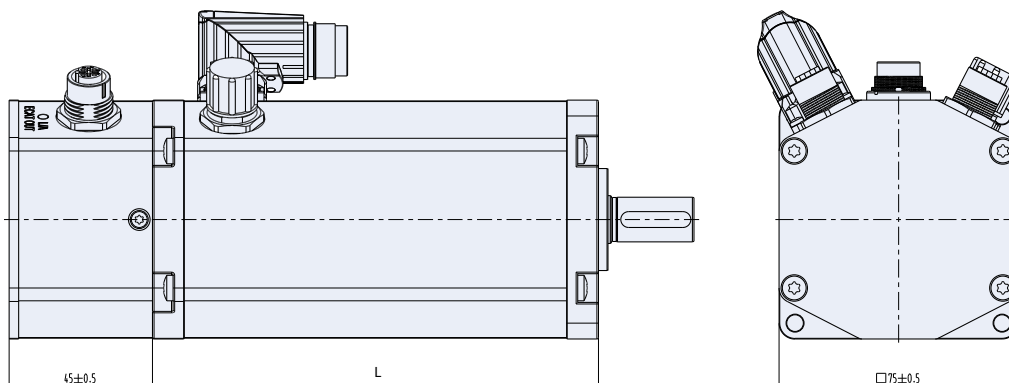
Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



Motor	L
BG 75x25 PB	160±0.5
BG 75x50 PB	185±0.5
BG 75x75 PB	210±0.5

Dimensions BG 75 EC in mm/ Maßzeichnung BG 75 EC in mm

EtherCAT

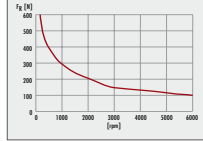


Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the
end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am
Wellenende

$$F_A = Fr/3 \text{ für } L_{h10} = 20.000 \text{ h}$$

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



Motor	L
BG 75x25 EC	160±0.5
BG 75x50 EC	185±0.5
BG 75x75 EC	210±0.5