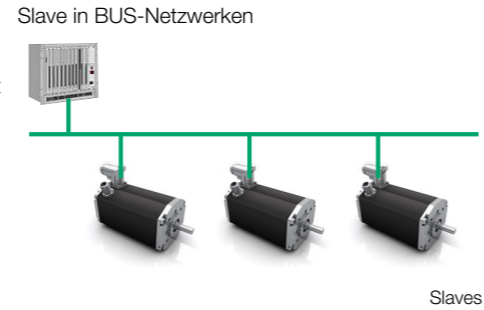


- » Integrated servo controller for 4-quadrant drive
- » High positioning accuracy and excellent control characteristics by integral incremental encoder with a resolution of 4096 pulses per revolution
- » Please note that the parametrization interface and the Drive Assistant Software are provided separately

- » Integrierter 4Q-Servocontroller
- » Durch den integrierten Inkrementalgeber mit einer Auflösung von 4096 Pulsen 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

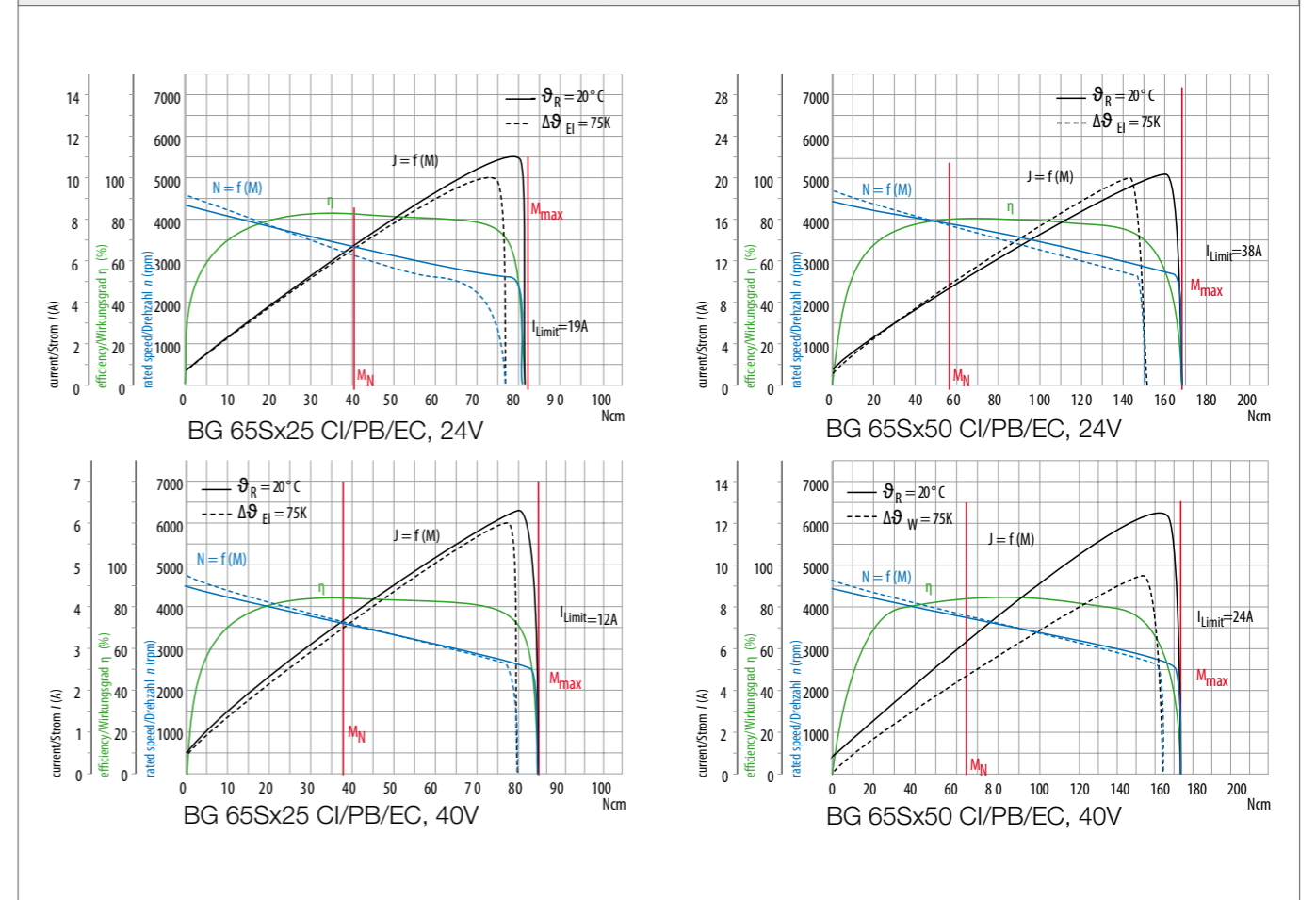


CANopen version available	Profibus version available	EtherCAT version available	IO mode	Speed mode	Current mode	Positioning	Sinusoidal vector control	Digital inputs	Analog inputs
Digital outputs	Feedback integrated	SSI version available	Programmable	Service interface	Oscilloscope software available	Condition monitoring	Supply voltage versions	High efficiency	Protection class (up to)
Certification	Certification	Certification (>36 V only)							

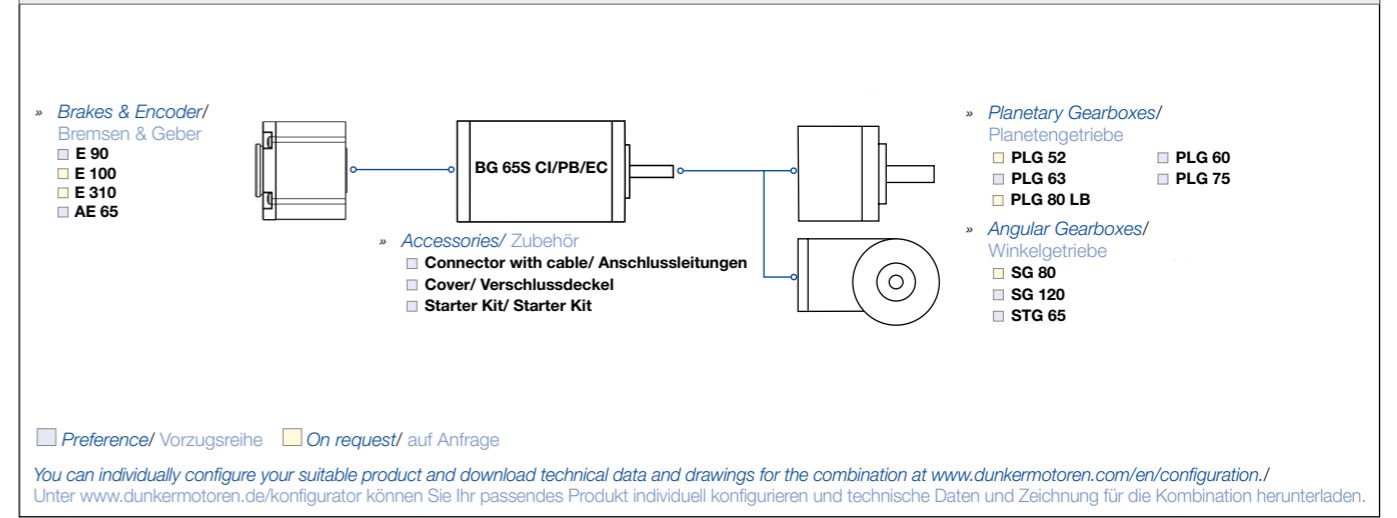
Data/ Technische Daten		BG 65Sx25 CI/PB/EC		BG 65Sx50 CI/PB/EC	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	24	40
Nominal current/ Nennstrom	A <sup>*)</sup>	6.5	4	10.8	7
Nominal torque/ Nennmoment	Nm <sup>*)</sup>	0.405	0.39	0.56	0.63
Nominal speed/ Nennzahl	rpm <sup>*)</sup>	2900	3200	3660	3570
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm <sup>*)</sup>	0.83	0.85	1.68	1.69
No load speed/ Leerlaufzahl	rpm <sup>*)</sup>	4210	4350	4310	4400
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W <sup>*)</sup>	123	131	215	236
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	199	220	414	444
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A <sup>-1**)</sup>	0.083	0.134	0.067	0.123
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A <sup>*)</sup>	16 (75 sec.)	10 (77 sec.)	32 (78 sec.)	20 (86 sec.)
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	10...50	10...50	10...50	10...50
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm <sup>2</sup>	70	70	129	129
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.2	1.2	1.67	1.67

\*)  $\Delta\theta_w = 100$  K; \*\*)  $\theta_r = 20^\circ\text{C}$  \*\*\*) at nominal point/ im Nennpunkt \*\*\*\*) limited by software/ durch Software begrenzt  
 Preference/ Vorzugsreihe On request/ auf Anfrage

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



Modular System/ Modulares Baukastensystem



# 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](http://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](http://www.dunkermotoren.de) (downloads)

**HINWEIS:** Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

# PROFIBUS

- » 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](http://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](http://www.dunkermotoren.de) (downloads)

**HINWEIS:** Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

# 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](http://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](http://www.dunkermotoren.de) (downloads)

**HINWEIS:** Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

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

CANopen

**Connector version without encoder/ Steckerausführung ohne Anbau**

**Connector version with encoder/ Steckerausführung mit Anbau**

**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 65Sx25 CI	115±0.8
BG 65Sx50 CI	140±0.8

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

PROFIBUS

**Connector version without encoder/ Steckerausführung ohne Anbau**

**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 65Sx25 PB	115±0.8
BG 65Sx50 PB	140±0.8

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

EtherCAT

**Connector version without encoder/ Steckerausführung ohne Anbau**

**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 65Sx25 EC	115±0.8
BG 65Sx50 EC	140±0.8