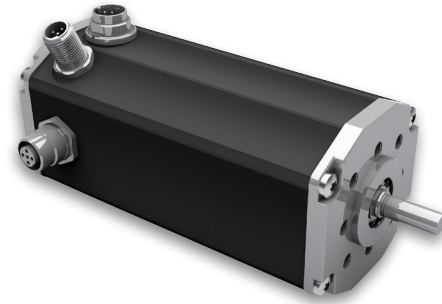


- » With integrated 4Q controller
- » Control through digital and analog inputs, CANopen or RS 485
- » Inputs and outputs can be assigned individually
- » Stand-alone operation
- » Two CANopen connectors
- » Fully CiA 402 compatible
- » Speed control, current control and low resolution position control

- » Mit integriertem 4Q-Controller
- » Ansteuerung über digitale oder analoge Eingänge, CANopen oder RS 485
- » Ein- und Ausgänge können individuell zugeordnet werden
- » Stand-alone Betrieb
- » Zwei CANopen Stecker
- » Voll CiA 402 kompatibel
- » Drehzahlregelung, Stromregelung und Positionsregelung mit niedriger Auflösung



CANopen version available

RS485 version available

IO mode

Speed mode

Current mode

Positioning

Block commutation

Digital inputs configurable

Analog inputs

Digital outputs

30 ppr

Brake output

Programmable

Service interface

Oscilloscope software available

Condition monitoring

Digital label

Ballast circuit

Supply voltage versions

High efficiency

Protection class (up to)

Certification

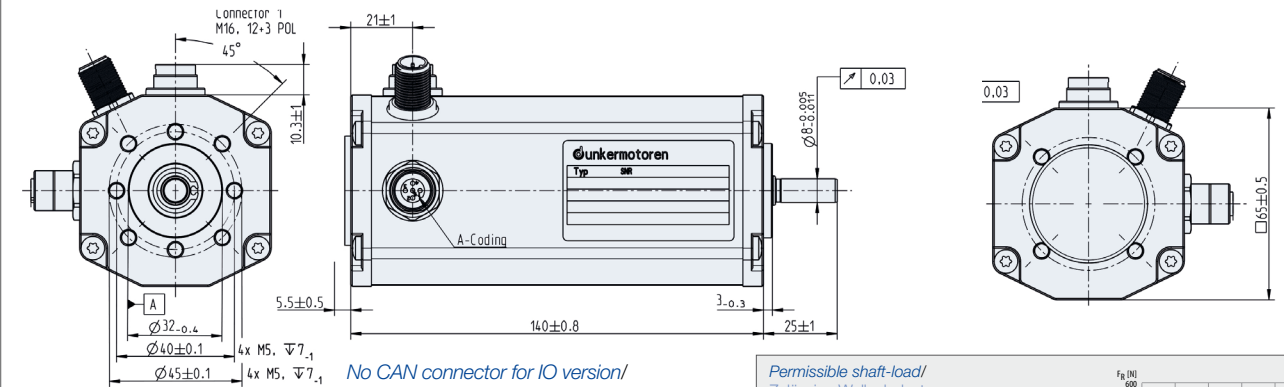
Certification

Certification (>36 V only)

Data preliminary/ Technische Daten vorläufig		BG 66x25 dMove		BG 66x50 dMove		BG 66x75 dMove
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	48	24	48	48
Nominal current/ Nennstrom	A ¹⁾	7.6	3.8	10.5	5.2	6.7
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ²⁾	0.37	0.37	0.56	0.56	0.75
Nominal speed/ Nennzahl	rpm ³⁾	3650	3640	3520	3520	3490
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ³⁾	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.
No load speed/ Leerlaufzahl	rpm ³⁾	5300	5090	4610	4620	4450
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ³⁾	140	143	206	206	274
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ⁻¹ 3)	0.053	0.11	0.059	0.12	0.12
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ³⁾	23.2	11.2	38	19	28
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	2...58	2...58	2...58	2...58	2...58
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	70	70	129	129	188
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.2	1.2	1.65	1.65	2.1

*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_a = 20^\circ\text{C}$ ***) at nominal point/ im Nennpunkt ■ Preference/ Vorzugsreihe ■ On request/ auf Anfrage

Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



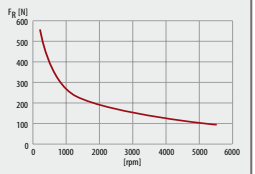
No CAN connector for IO version/
CAN Stecker bei der IO version nicht vorhanden

Permissible shaft load/
Zulässige Wellenbelastung

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

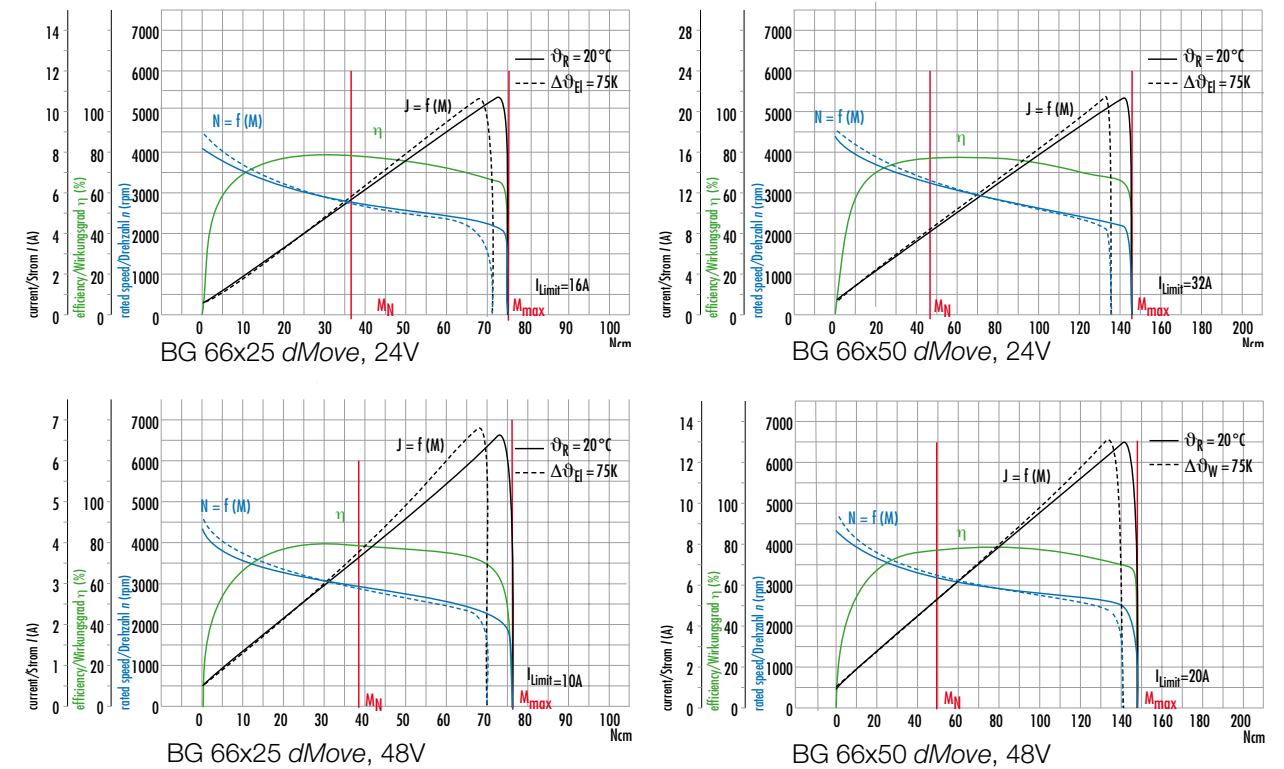
Point of application load/ Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/ ab Flansch

Motor	L
BG 66x25	115±0.8
BG 66x50	140±0.8



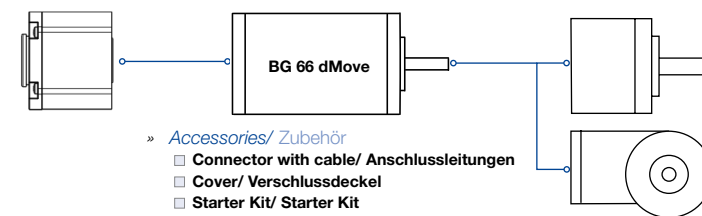
Characteristic diagram preliminary/ Belastungskennlinien vorläufig

EN 60034



Modular System/ Modulares Baukastensystem

- » Brakes & Encoder/ Bremsen & Geber
 - E 90
 - E 100
 - E 310
 - RE 30 (TI)
 - AE 38



- » Accessories/ Zubehör
 - Connector with cable/ Anschlussleitungen
 - Cover/ Verschlussdeckel
 - Starter Kit/ Starter Kit

- » Planetary Gearboxes/ Planetengetriebe
 - PLG 60
 - PLG 63
 - PLG 75
 - PLG 80 LB

- » Angular Gearboxes/ Winkelgetriebe
 - SG 80
 - SG 120
 - STG 65

■ 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.