

- » Control through CANopen (CO) or in stand-alone operation (IO) through digital and analogue inputs
 - » With integrated 4Q servo controller
 - » High positions accuracy and excellent control characteristics due to an integral magnetic encoder with a resolution of 4x1024 pulses per round
 - » Field oriented control (FOC)
 - » Freely programmable
 - » Notes on bus mode page Seite 18ff
- » Ansteuerung über CANopen (CO) oder im Stand-alone Betrieb (IO) über digitale und analoge Eingänge
 - » 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
 - » Vektorcontrol (FOC) » Frei programmierbar
 - » Hinweise zum Bus-Modus Seite 18ff

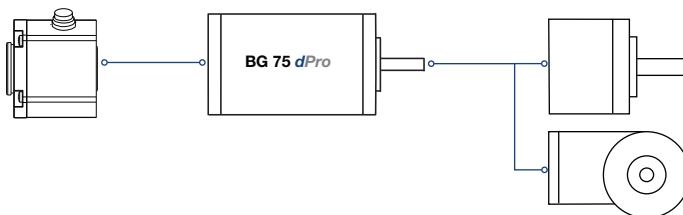
CANopen version available	RS485 version available	IO mode	Speed mode	Current mode	Positioning	Digital inputs configurable	Analog inputs	Digital outputs	Feedback integrated
Brake output	Programmable	Service interface	Oscilloscope software	Condition monitoring	Digital label	Ballast circuit	Supply voltage versions	High efficiency	Protection class (up to)
Certification	Certification	Certification (>36 V only)	Sinusoidal vector control	S-Rampe	Interpolation	SSI version available	Safe torque off version available	Operating hours	Vibration resistance

Data preliminary/ Technische Daten vorläufig		BG 75x25 dPro CO/IO		BG 75x50 dPro CO/IO		BG 75x75 dPro CO/IO	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	48	24	48	24	48
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	13.3	8.3	16.0	11.2	23	13
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ^{*)}	0.685	0.71	0.76	0.98	1.27	1.47
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	3980	3820	4050	3900	3745	3695
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ^{*)}	1.85	2.50	2.20	3.65	3.12	5.75
No load speed/ Leerlauf Drehzahl	rpm ^{*)}	4700	4400	4340	4100	4000	3900
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ^{*)}	285	284	320	400	500	560
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	650	660	800	800	1100	1700
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ^{-1**)}	0.067	0.115	0.062	0.108	tbd.	tbd.
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ^{*)}	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	3...58	3...58	3...58	3...58	3...58	3...58
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	240	240	437	437	652	652
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.6	1.6	2.2	2.2	2.8	2.8

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

Modular System/ Modulares Baukastensystem

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

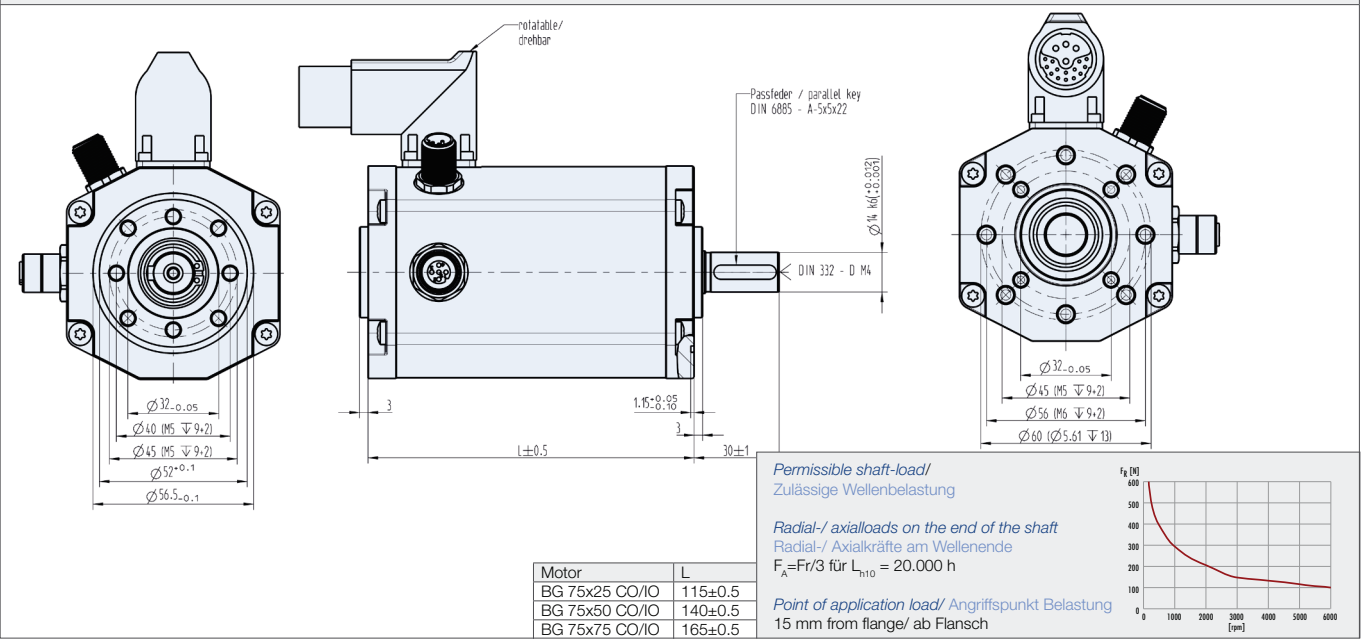


- » Planetary Gearboxes/ Planetengetriebe
 - PLG 63
 - PLG 75
 - PLG 80 LB

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

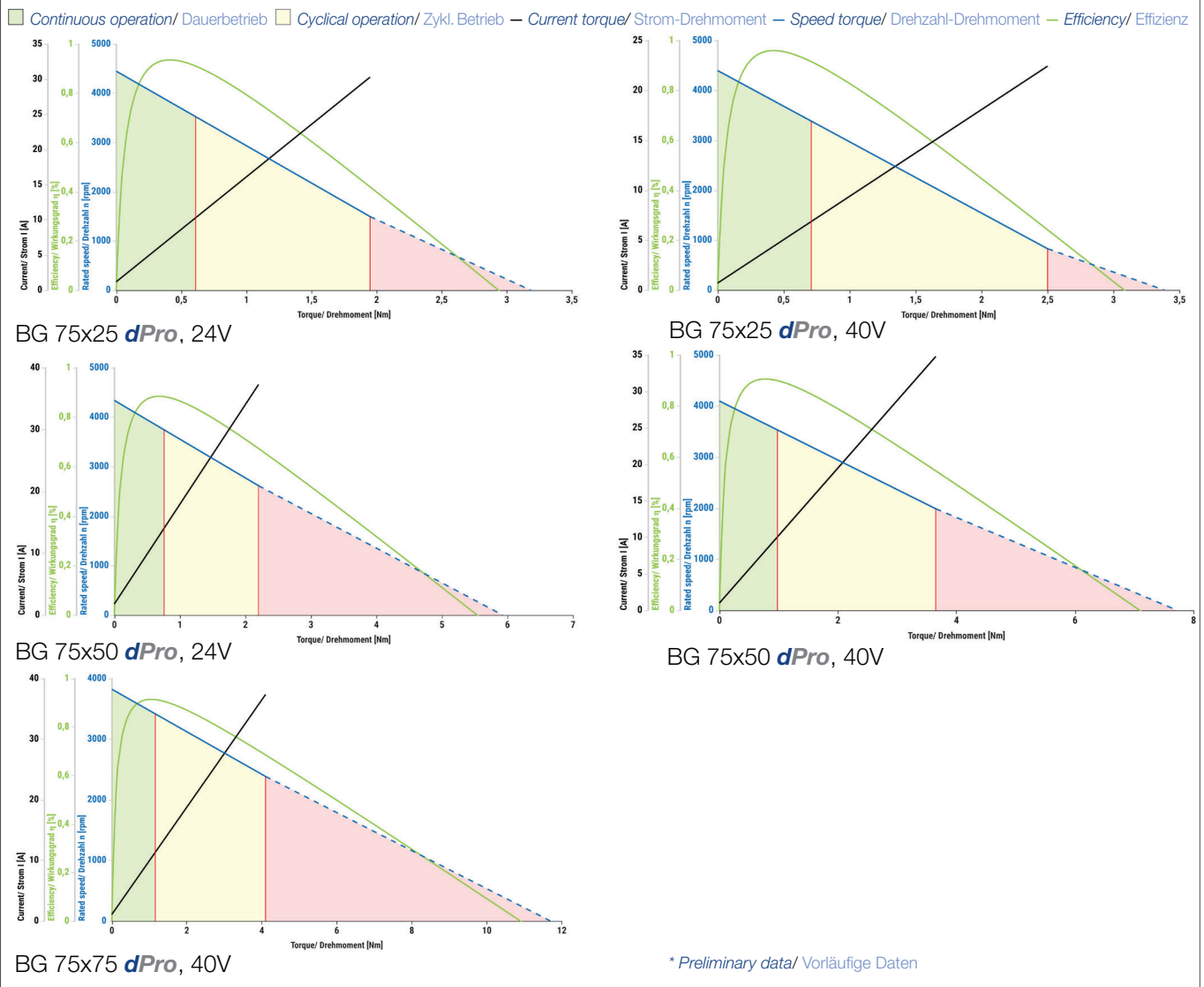
You can individually configure your suitable product and download technical data and drawings for the combination at www.dunkermotoren.com/en/configuration/
 Unter www.dunkermotoren.de/konfigurator können Sie Ihr passendes Produkt individuell konfigurieren und technische Daten und Zeichnung für die Kombination herunterladen.

Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



BG motors

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



■ Preferred series/ Vorzugsreihe ■ Standard product/ Standardprodukt ■ On request/ auf Anfrage See notes page 8/ Hinweise siehe S. 8