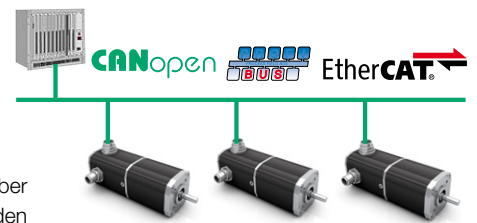


>> BG 45 CI/PB/EC | cont. 91 W, peak 159 W

- » 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



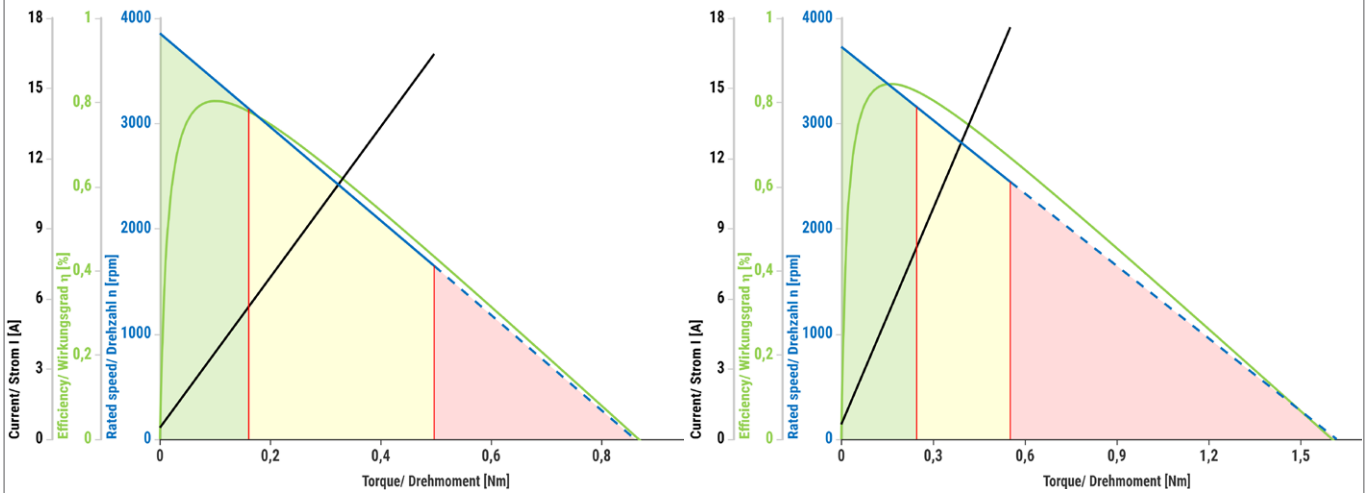
CANopen version available	Profinet version available	Profibus version available	EtherCAT version available	IO mode	Speed mode	Current mode	Positioning	Block commutation	Digital inputs
Analog inputs	Digital outputs	Feedback integrated	Galvanic insulated bus/Ethernet	SSI version available	Programmable	Service interface	Oscilloscope software available	Condition monitoring	Supply voltage versions
Premium efficiency	Protection class (up to)	Certification	Certification	Certification (>36 V only)	Operating hours				

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/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	3110	3280	3190	3360
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ^{*)}	0.497	0.662	0.552	0.942
No load speed/ Leerlauf Drehzahl	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

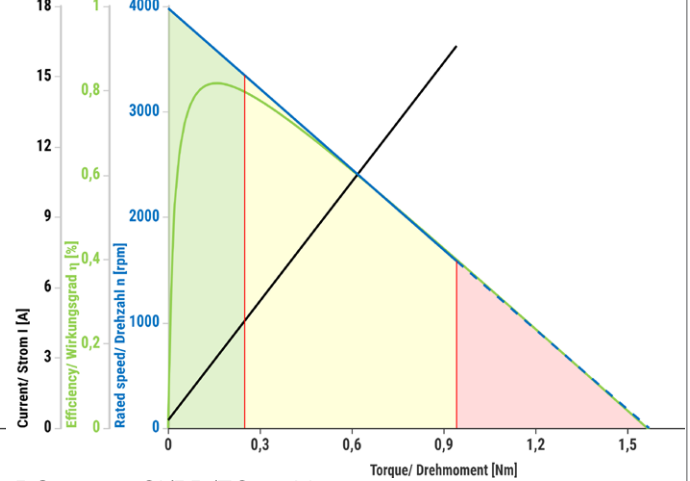
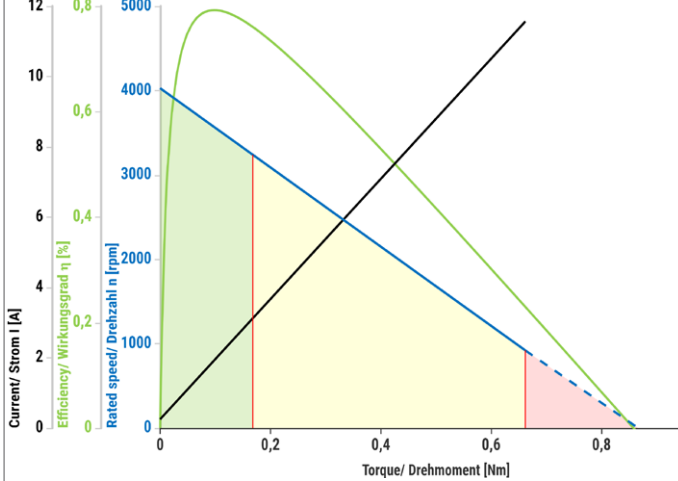
Characteristic diagram/ Belastungskennlinien In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

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



BG 45x15 CI/PB/EC, 12V

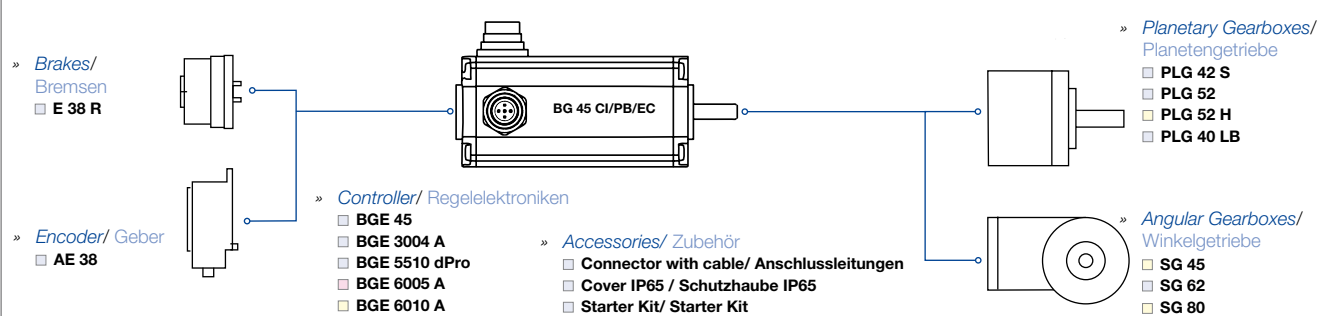
BG 45x30 CI/PB/EC, 12V



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)

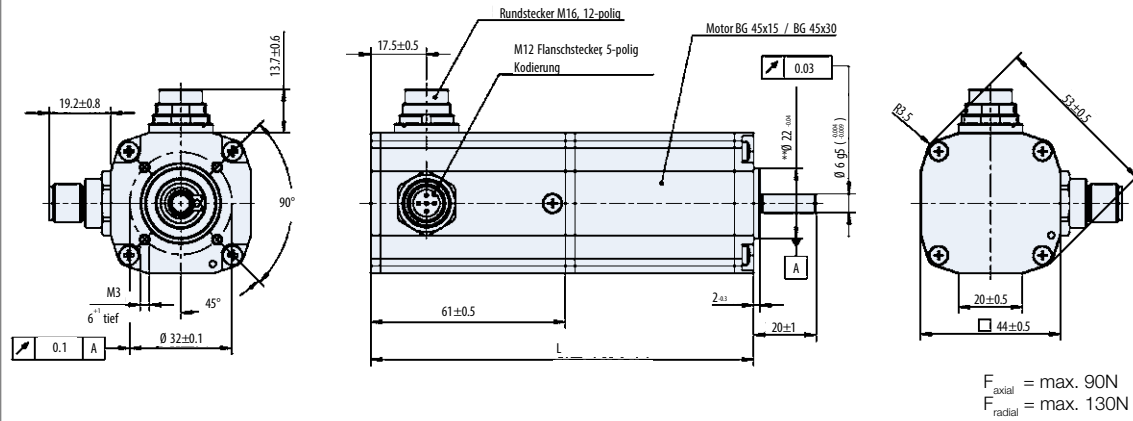
HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

- » 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

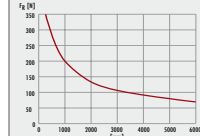
CANopen



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{h10} = 20.000$ h

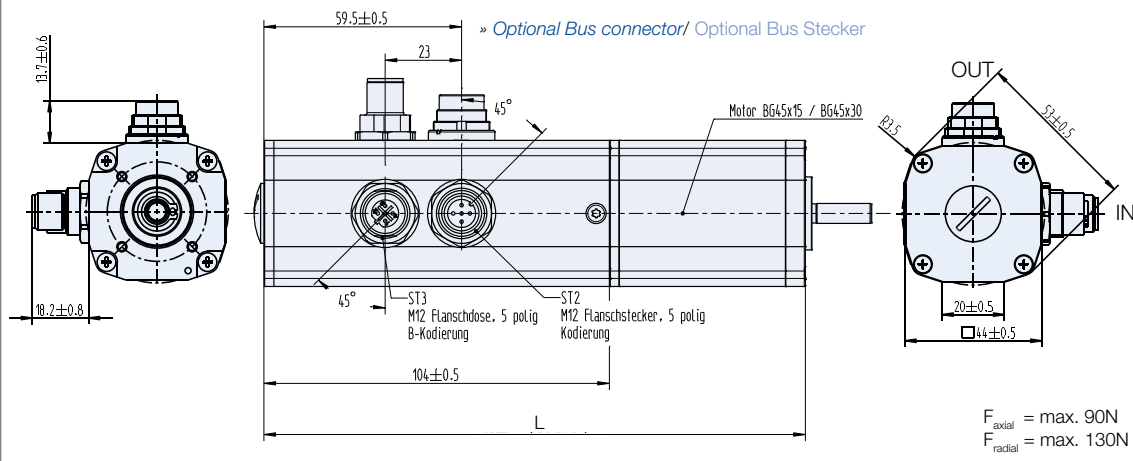
Point of application load/
Angriffspunkt Belastung
15 mm from flange/
ab Flansch



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

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

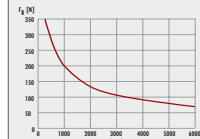
Dimensions BG 45 PB in mm / Maßzeichnung BG 45 PB in mm



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{h10} = 20.000$ h

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

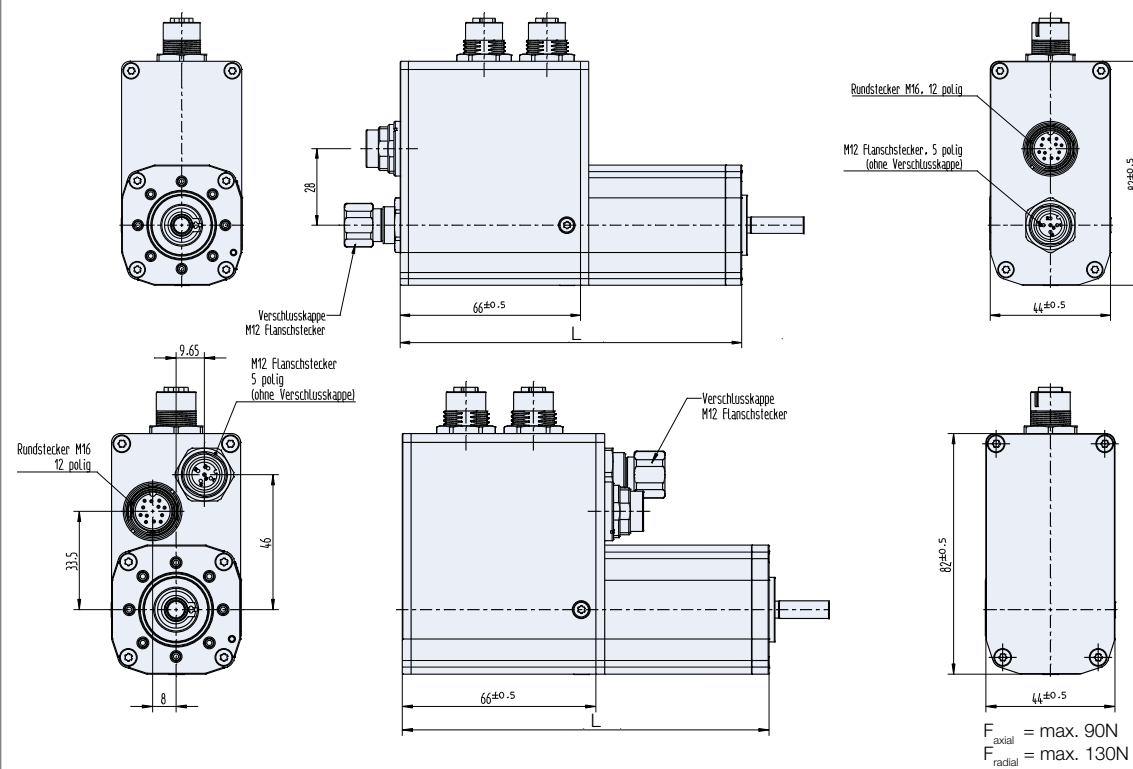


$F_{axial} = \text{max. } 90\text{N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 130\text{N}$

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

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

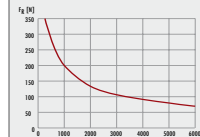
EtherCAT



Permissible shaft-load/
Zulässige Wellenbelastung

Radial-/ axialloads on the end of the shaft
Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{h10} = 20.000$ 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