

- » 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

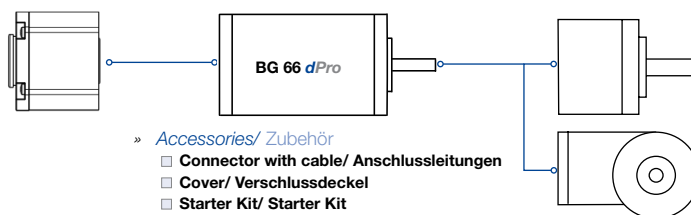
CANopen version available	IO mode	Speed mode	Current mode	Positioning	Digital inputs configurable	Analog inputs	Digital outputs	Feedback integrated	Brake output
Programmable	Service interface	Oscilloscope software	Condition monitoring	Digital label	Ballast circuit	Supply voltage versions	High efficiency	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		

Data preliminary/ Technische Daten vorläufig		BG 66x25 dPro CO/IO		BG 66x50 dPro CO/IO		BG 66x75 dPro CO/IO	
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 ¹⁾	0.37	0.37	0.56	0.56	0.75	
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ¹⁾	3650	3640	3520	3520	3490	
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ¹⁾	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	
No load speed/ Leerlauf Drehzahl	rpm ¹⁾	5300	5090	4610	4620	4450	
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ¹⁾	140	143	206	206	274	
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	tbd.	
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ^{-1**)}	0.053	0.11	0.059	0.12	0.12	
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ¹⁾	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	

*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_r = 20^\circ\text{C}$ (***) at nominal point/ im Nennpunkt

Modular System/ Modulares Baukastensystem

- » Brakes & Encoder/ Bremsen & Geber
 - E 90
 - E 100
 - E 310
 - AE 38

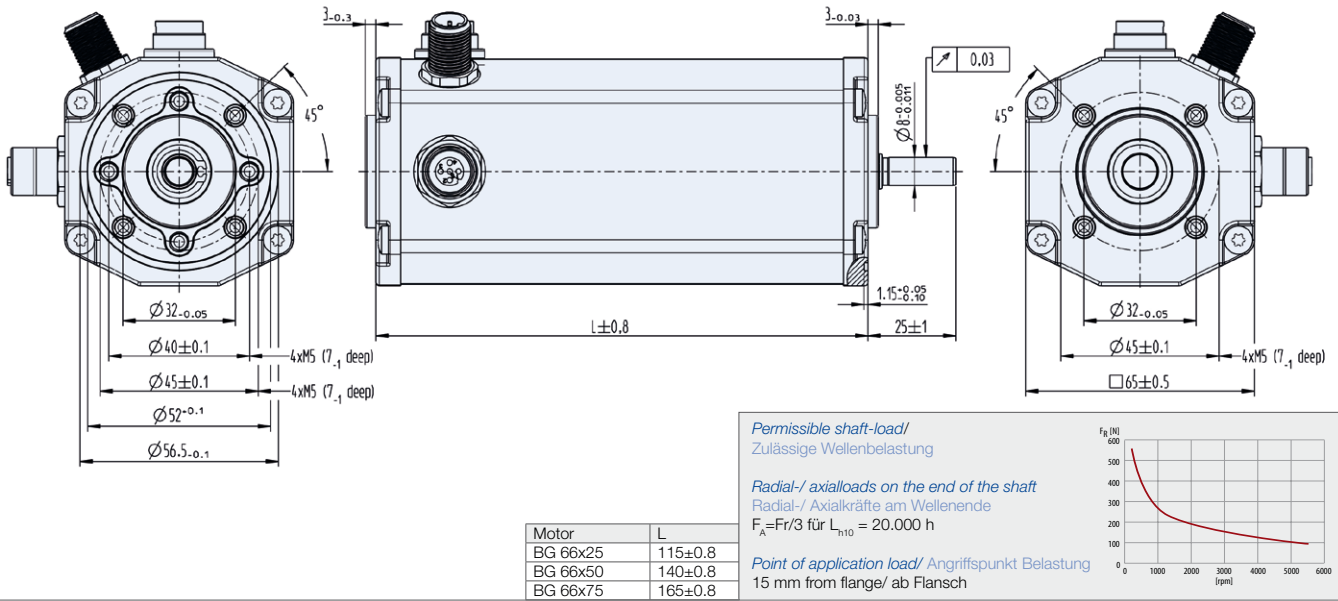


- » Accessories/ Zubehör
 - Connector with cable/ Anschlussleitungen
 - Cover/ Verschlussdeckel
 - Starter Kit/ Starter Kit

- » Planetary Gearboxes/ Planetengetriebe
 - PLG 60
 - PLG 63
 - PLG 75
 - PLG 80 LB
- » Angular Gearboxes/ Winkelgetriebe
 - SG 80
 - SG 120
 - STG 65

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.

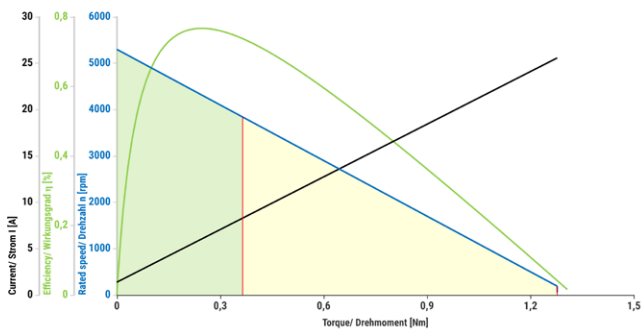
Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



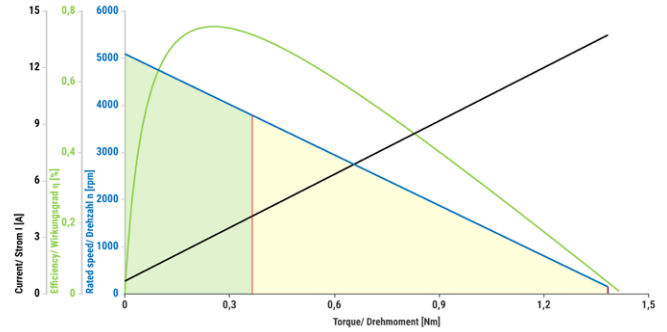
Characteristic diagram/ Belastungskennlinien*

In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

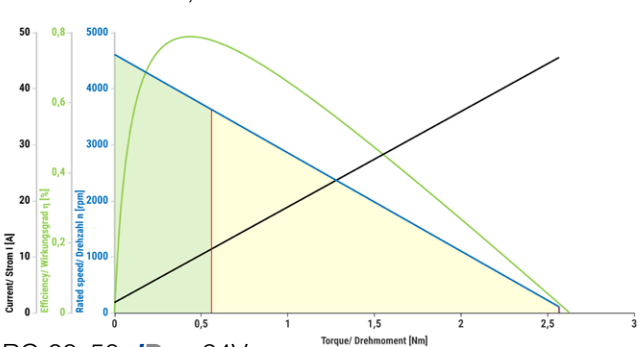
■ Continuous operation/ Dauerbetrieb ■ Cyclical operation/ Zykl. Betrieb — Current torque/ Strom-Drehmoment — Speed torque/ Drehzahl-Drehmoment — Efficiency/ Effizienz



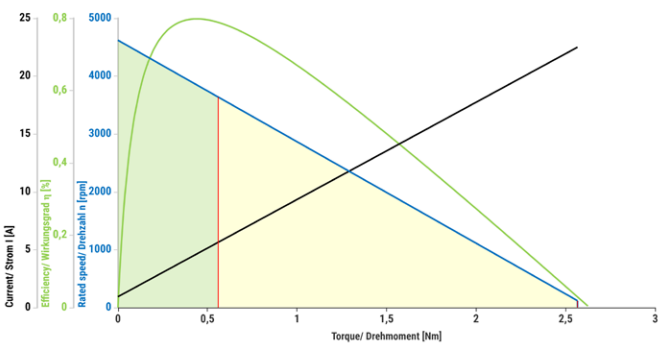
BG 66x25 dPro, 24V



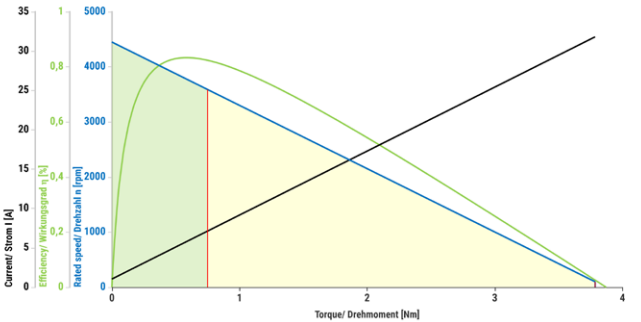
BG 66x25 dPro, 48V



BG 66x50 dPro, 24V



BG 66x50 dPro, 48V



BG 66x75 dPro, 48V

* Preliminary data/ Vorläufige Daten

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