



БЕСКОЛЛЕКТОРНЫЕ ДВИГАТЕЛИ ПОСТОЯННОГО ТОКА BG 45 CI/PB/EC

Архангельск (8182)63-90-72
Астана +7(7172)727-132
Белгород (4722)40-23-64
Брянск (4832)59-03-52
Владивосток (423)249-28-31
Волгоград (844)278-03-48
Вологда (8172)26-41-59
Воронеж (473)204-51-73
Екатеринбург (343)384-55-89
Иваново (4932)77-34-06
Ижевск (3412)26-03-58
Казань (843)206-01-48

Калининград (4012)72-03-81
Калуга (4842)92-23-67
Кемерово (3842)65-04-62
Киров (8332)68-02-04
Краснодар (861)203-40-90
Красноярск (391)204-63-61
Курск (4712)77-13-04
Липецк (4742)52-20-81
Магнитогорск (3519)55-03-13
Москва (495)268-04-70
Мурманск (8152)59-64-93
Набережные Челны (8552)20-53-41

Нижний Новгород (831)429-08-12
Новокузнецк (3843)20-46-81
Новосибирск (383)227-86-73
Орел (4862)44-53-42
Оренбург (3532)37-68-04
Пенза (8412)22-31-16
Пермь (342)205-81-47
Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78

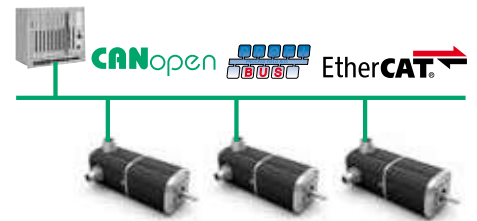
Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13
Тверь (4822)63-31-35
Томск (3822)98-41-53
Тула (4872)74-02-29
Тюмень (3452)66-21-18
Ульяновск (8422)24-23-59
Уфа (347)229-48-12
Челябинск (351)202-03-61
Череповец (8202)49-02-64
Ярославль (4852)69-52-93

» 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



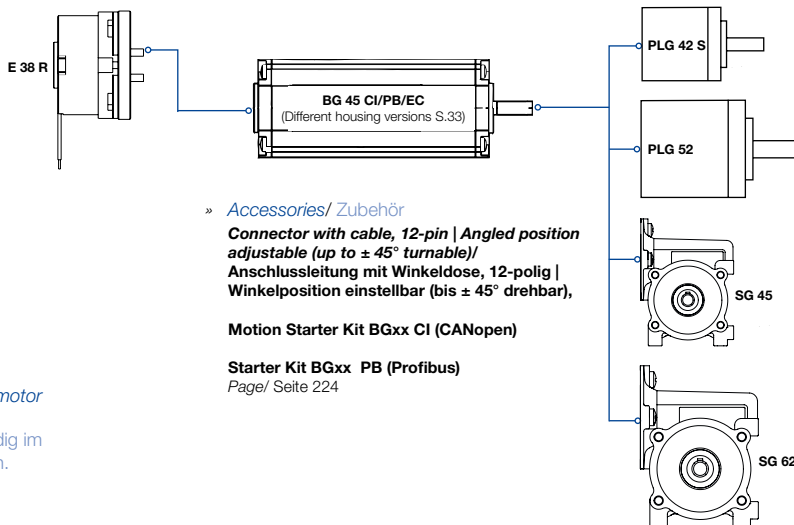
Slaves

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	8.5	4.87
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ^{*)}	16.1	16.8	24.6	25
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	3110	3280	3190	3360
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ^{*)}	1.9	1.5	3.4	3.9
Stall torque/ Anhaltmoment	Ncm ^{*)}	49.7	62.2	55.2	94.2
No load speed/ Leerlaufdrehzahl	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	Ncm A ^{-1**)}	3.11	5.85	3.25	5.90
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (2 sec.)	A ^{*)}	20	15	20	15
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	24	24	44	44
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.5	0.5	0.62	0.62
Voltage range/ max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	10 ... 30	10 ... 50	10 ... 30	10 ... 50
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	50 ... <i>Rated speed</i> / Nenn Drehzahl			

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

Modular System/ Modulares Baukastensystem

- » Brakes & Encoder/
Bremsen & Anbauten
- E 38 R,
Page/ Seite 216



- » Accessories/ Zubehör
- Connector with cable, 12-pin | Angled position adjustable (up to $\pm 45^\circ$ turnable)/
Anschlussleitung mit Winkeldose, 12-polig | Winkelposition einstellbar (bis $\pm 45^\circ$ drehbar),

Motion Starter Kit BGxx CI (CANopen)

Starter Kit BGxx PB (Profibus)
Page/ Seite 224

- » Planetary gearbox/
Planetengetriebe
- PLG 42 S,
Page/ Seite 195
- PLG 52,
Page/ Seite 196
- » Worm gearbox/
Schneckengetriebe
- SG 45,
Page/ Seite 209
- SG 62,
Page/ Seite 210

- » Brakes also fully in the motor housing available./
Bremsen auch vollständig im Motorgehäuse erhältlich.

■ Preference/ Vorzugsreihe ■ On request/ auf Anfrage

Pin assignment BG 45 CI/ Pinbelegung BG 45 CI



12-Pin			12-Pin			5-Pin		CAN
Power Signal			Power Signal					
A	OUT 1	orange	G + M	GND	black	1		n.c.
B	IN 0	yellow	H	IN 4 / AI -	magenta	2		n.c.
C	IN 1	blue	J	IN 3 / AI +	pink	3		n.c.
D	U _{Logic}	green	K	OUT 2 (IN 6)	white	4		CAN-H
E + F	U _{Power}	red	L	IN 2 (OUT 3)	brown	5		CAN-L

Pin assignment BG 45 PB/ Pinbelegung BG 45 PB



12-Pin			12-Pin			5-Pin		Profibus
Power Signal			Power Signal					
A	OUT 1		G + M	GND		1		VP
B	IN 0		H	IN 4 / AI -		2		RxD7TxD-N
C	IN 1		J	IN 3 / AI +		3		DGND
D	U _{Logic}		K	OUT 2 (IN 6)		4		RxD7TxD-P
E + F	U _{Power}		L	IN 2 (OUT 3)		5		n.c.

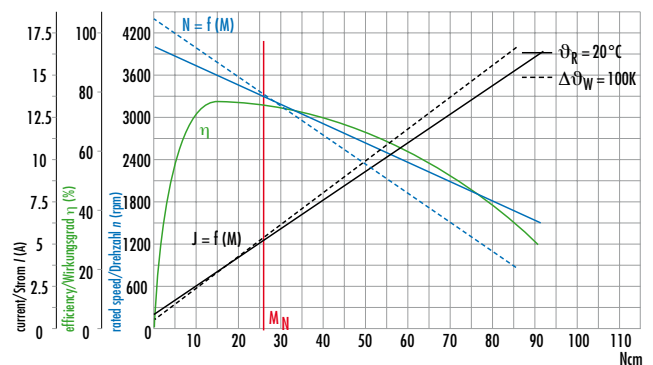
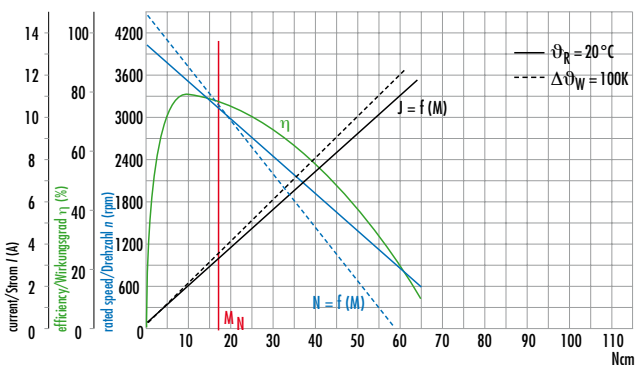
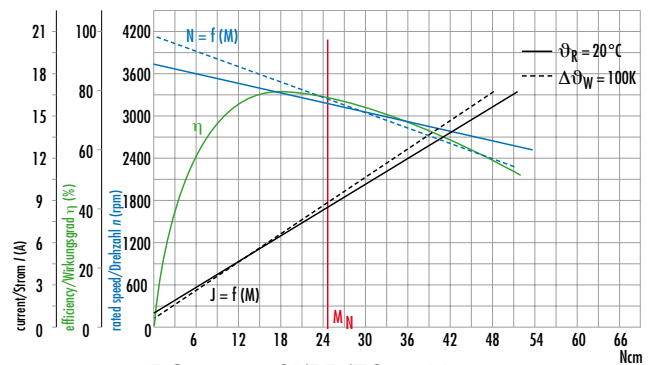
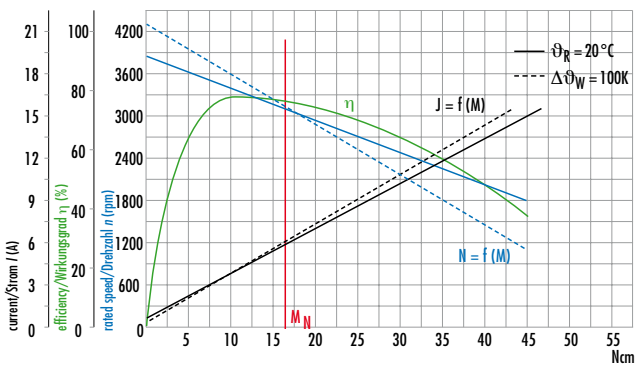
Pin assignment BG 45 EC/ Pinbelegung BG 45 EC



12-Pin		12-Pin		5-Pin		5-Pin		EtherCAT Port A	EtherCAT Port B
Power Signal		Power Signal							
A	OUT 1	G + M	GND	1		1		TxD+	TxD+
B	IN 0	H	IN 4 / AI -	2		2		RxD+	RxD+
C	IN 1	J	IN 3 / AI +	3		3		TxD-	TxD-
D	U _{Logic}	K	OUT 2 (IN 6)	4		4		RxD-	RxD-
E + F	U _{Power}	L	IN 2 (OUT 3)	5		5		n.c.	n.c.

Characteristic diagram/ Belastungskennlinien

In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034



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

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

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.



- » 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

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

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

EtherCAT

- » Drives for operation in EtherCAT networks
- » CANopen 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

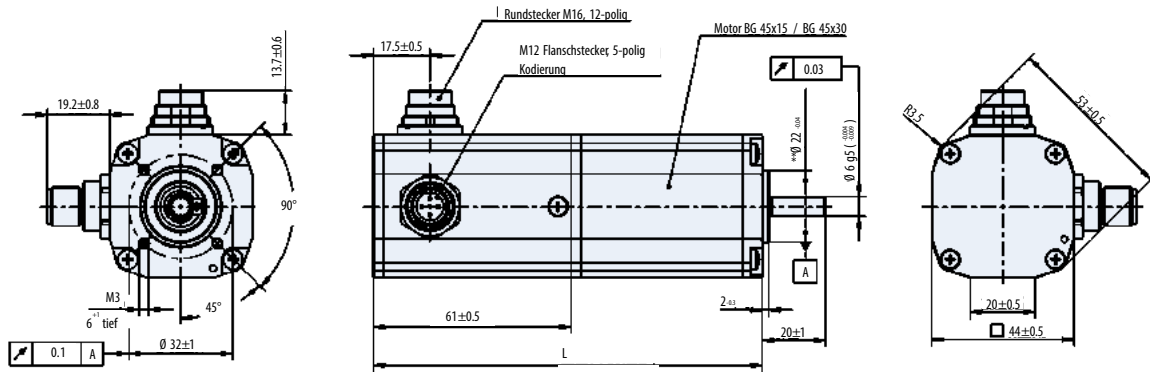
NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply.

- » Antriebe zum Betrieb in EtherCAT-Netzwerken
- » CANopen 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

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten.

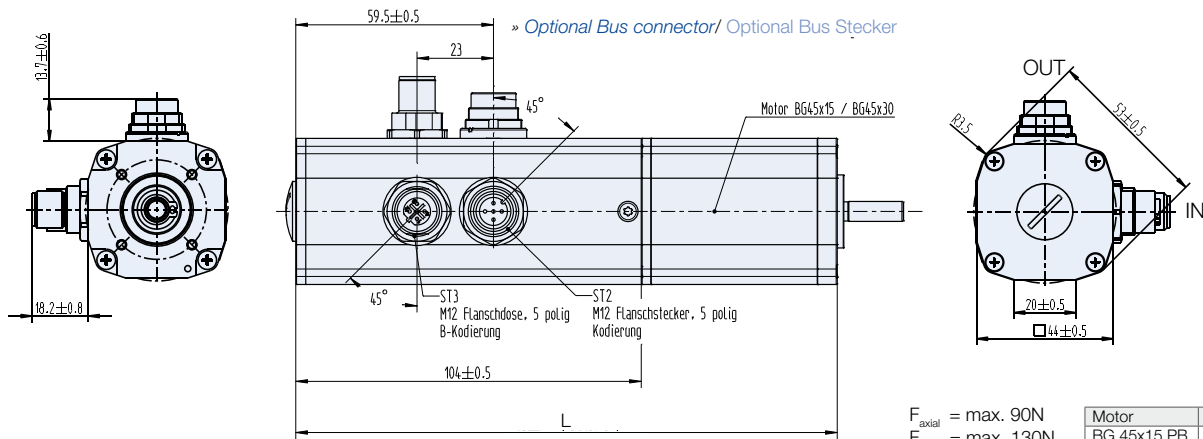
Dimensions BG 45 CI in mm/ Maßzeichnung BG 45 CI in mm

CANopen



F_{axial}	= max. 90N	Motor	L
F_{radial}	= max. 130N	BG 45x15 CI	120±1
		BG 45x30 CI	135±1

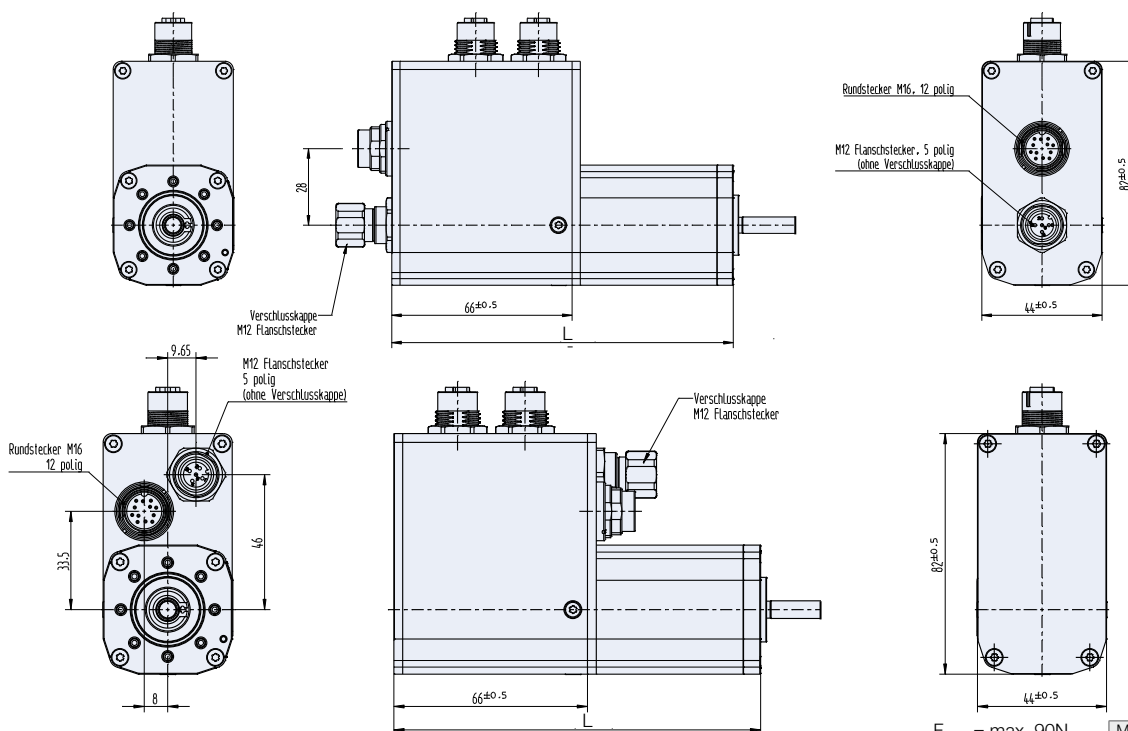
Dimensions BG 45 PB in mm/ Maßzeichnung BG 45 PB in mm



F_{axial}	= max. 90N	Motor	L
F_{radial}	= max. 130N	BG 45x15 PB	163±1
		BG 45x30 PB	178±1

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

EtherCAT



F_{axial}	= max. 90N	Motor	L
F_{radial}	= max. 130N	BG 45x15 EC	125±1
		BG 45x30 EC	140±1

По вопросам продажи и поддержки обращайтесь:

Архангельск (8182)63-90-72
Астана +7(7172)727-132
Белгород (4722)40-23-64
Брянск (4832)59-03-52
Владивосток (423)249-28-31
Волгоград (844)278-03-48
Вологда (8172)26-41-59
Воронеж (473)204-51-73
Екатеринбург (343)384-55-89
Иваново (4932)77-34-06
Ижевск (3412)26-03-58
Казань (843)206-01-48

Калининград (4012)72-03-81
Калуга (4842)92-23-67
Кемерово (3842)65-04-62
Киров (8332)68-02-04
Краснодар (861)203-40-90
Красноярск (391)204-63-61
Курск (4712)77-13-04
Липецк (4742)52-20-81
Магнитогорск (3519)55-03-13
Москва (495)268-04-70
Мурманск (8152)59-64-93
Набережные Челны (8552)20-53-41

Нижний Новгород (831)429-08-12
Новокузнецк (3843)20-46-81
Новосибирск (383)227-86-73
Орел (4862)44-53-42
Оренбург (3532)37-68-04
Пенза (8412)22-31-16
Пермь (342)205-81-47
Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78

Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13
Тверь (4822)63-31-35
Томск (3822)98-41-53
Тула (4872)74-02-29
Тюмень (3452)66-21-18
Ульяновск (8422)24-23-59
Уфа (347)229-48-12
Челябинск (351)202-03-61
Череповец (8202)49-02-64
Ярославль (4852)69-52-93

Единый адрес для всех регионов: dre@nt-rt.ru || www.dunker.nt-rt.ru