

BG 44 CI, 20 - 40 W CANopen

NEU +++ NEU +++ NEU +++
Motor BG 44 mit integrierter CAN-Schnittstelle

Versions of BG 44 CI / Ausführungen BG 44 CI	P./S.
Controllers / Regelelektroniken - integral 4Q motion controller and CAN interface (BG65CI) / mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und CAN-Schnittstelle (BG65CI)	20
With gearbox / Als Getriebemotor	33

Standard/Standard On request/auf Anfrage

- Highly dynamic 3-phase EC motor with 4-pole neodymium magnet
- Integral Motion Controller for 4-quadrant drive with dynamic positioning
- CAN interface (DSP 4Q2)
- By using the integral Motion Controller and an integral rotor-position encoder, even very complex motion profiles can be performed
- The most important parameters of a trajectory, such as position, speed, and acceleration values can be changed through the CAN interface, real-time
- For the CAN-bus interface, a standardized 5-pin round connector is used. A 12-pin round connector is used for the power supply and I/O signals
- To simplify programming a starter kit with interface for a PC and a software CD is available (see accessories)



- Hochdynamische 3-strängige EC-Motoren mit 4-poligem Neodymmagnet
- Mit integriertem Motioncontroller für 4-Quadrantenbetrieb mit dynamischer Positionierung
- Mit CAN-Schnittstelle (DSP 4Q2), dadurch niedriger Verkabelungsaufwand
- Mit Hilfe des integrierten Motioncontrollers und eines integrierten Rotorlagegebers können auch sehr komplexe Fahrprofile abgearbeitet werden
- Die wesentlichen Parameter einer Bahnkurve wie Positions-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungswerte können über die CAN-Schnittstelle auch "in fly" verändert werden
- Für die CAN-Bus Schnittstelle wird ein CIA-empfohlener 5-poliger Rundstecker verwendet. Ein weiterer 12-poliger Rundstecker dient zum Anschluss der Spannungsversorgung und weiterer I/O-Signale.
- Zur einfachen Inbetriebnahme steht ein Starterkit mit Schnittstelle für den PC und Software-CD zur Verfügung (siehe Zubehör)

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads). Bitte beachten Sie, dass dieser Motor nur bei Bedarfswerten größer 100 Stück lieferbar ist.

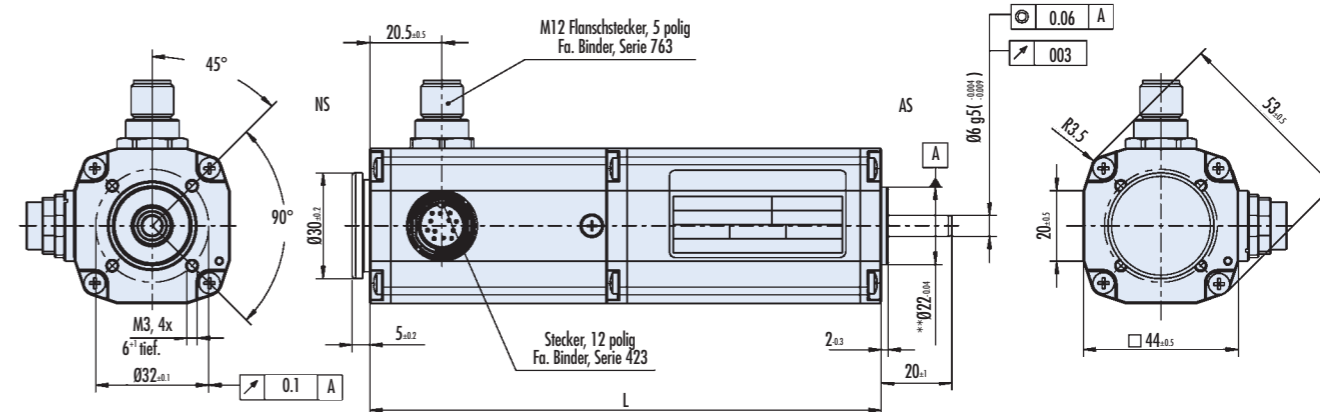
For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads). Please note that this motor is only available in order quantities greater than 100 pieces.

Data / Leistungsdaten		BG 44x25 CI	BG 44x50 CI
Rated voltage/ Nennspannung		24 VDC	24 VDC
Continuous rated speed/ Nenndrehzahl	rpm*)	3200	3500
Continuous rated torque/ Nenndrehmoment	Ncm*)	6 (7.2 ***)	11 (13 ***)
Continuous current/ Nennstrom	A*)	1.54	2.8
Starting torque/ Anlaufmoment	Ncm**)	19	33 ****)
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom (10 sec.)	A**)	9	9
Rotor inertia/ Trägheitsmoment	gcm ²	34	63
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.47	0.66
Voltage range/ Max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	11 ... 44	11 ... 44
Recommended speed control range/ Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	150 ... 5000	150 ... 5000

*) $\Delta\theta_w = 100\text{ K}$; **) $\theta_R = 20\text{ }^\circ\text{C}$; ***) Depends on heat dissipation from the motor (see p. 10) / Abhängig von der Wärmeabfuhr des Motors (siehe S. 10)
 ****) Will be restricted by peak current / Wird durch den Spitzenstrom der Elektronik eingegrenzt

BG 44 CI, 20 - 40 W

Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm

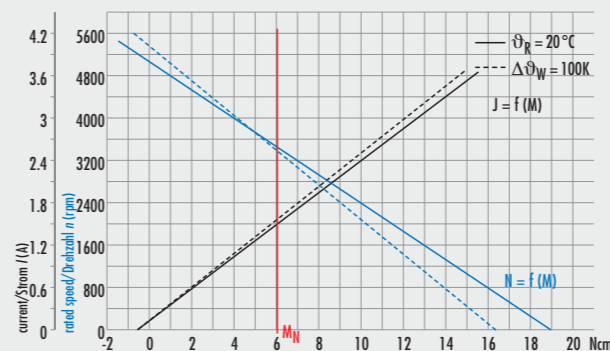


Pin	Signal	Pin	Signal	Pin	Signal
1	n.c.	E+F	U _F	J	U _C
2	n.c.	D	IN1	H	OUT1
3	n.c.	M+G	PGND	A	OUT2
4	CAN-H	B	IN2	K	IN3
5	CAN-L	C	OUT0	L	INO

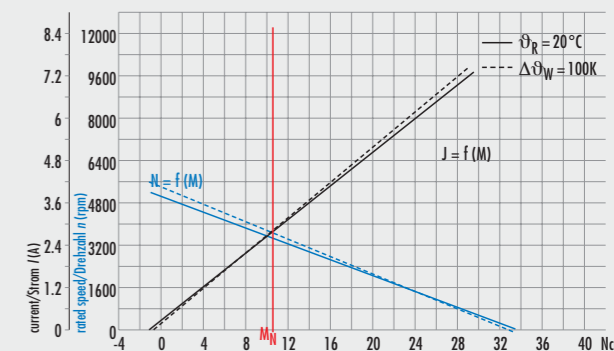
	L
BG 44x25 CI	145±1
BG 44x50 CI	170±1

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
 Belastungskennlinien gezeichnet nach VDE 530



BG 44 x 25 CI, 24V



BG 44 x 50 CI, 24V