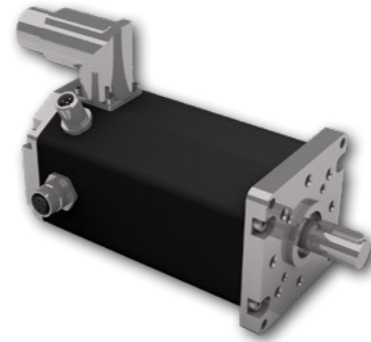


- » Control through CANopen (CO) or in stand-alone operation (IO) through digital and analogue inputs
- » With integrated 4Q servo controller
- » High positions accuracy and excellent control characteristics due to an integral magnetic encoder with a resolution of 4096 cpr
- » Field oriented control (FOC)
- » Freely programmable
- » Notes on bus mode page 18 ff.

- » 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 4096 cpr werden ein großer nutzbarer 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	Smart Diagnostics	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	12	24	48	24	48	24	48
Nominal current/ Nennstrom	A ^{*)}	25.12	14.02	7.24	22.07	11.5	22.01	13.07
Nominal torque/ Nennmoment	Nm ^{*)}	0.658	0.72	0.735	1.106	1.181	1.149	1.49
Nominal speed/ Nenn Drehzahl	rpm ^{*)}	3640	3850	3950	4040	4020	3900	3650
Maximum torque/ Maximales Moment	Nm ^{**)}	1.36	2.26	3.01	2.76	5.21	3.12	6.15
No load speed/ Leerlauf Drehzahl	rpm ^{*)}	4450	4680	4840	4460	4390	3990	3850
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ^{*)}	251	290	304	468	497	470	570
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	363	501	528	812	1026	951	1317
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Nm A ^{-1**)}	0.033	0.067	0.137	0.063	0.129	0.062	0.140
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ^{*)}	40.9	32.6	33.6	41.7	35.9	46.8	36.7
Voltage range/ Zulässiger Spannungsbereich	VDC	3...58	3...58	3...58	3...58	3...58	3...58	3...58
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	240	240	240	437	437	652	652
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	1.6	1.6	1.6	2.5	2.5	2.8	2.8

*) Δθw = 100 K; **) θ_r = 20°C ***) at nominal point/ im Nennpunkt ****) limited by software/ durch Software begrenzt

Modular System/ Modulares Baukastensystem

<ul style="list-style-type: none"> » Brakes & Encoder/ Bremsen & Geber ■ E 90 ■ E 310 ■ AE 38 		<ul style="list-style-type: none"> » Planetary Gearboxes/ Planetengetriebe ■ PLG 63 ■ PLG 75 ■ PLG 80 LB
<ul style="list-style-type: none"> » Accessories/ Zubehör ■ Connector with cable/ Anschlussleitungen ■ Cover/ Verschlussdeckel ■ Starter Kit/ Starter Kit 		<ul style="list-style-type: none"> » 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

rotatable/drehbar
parallel key / Passfedern DIN 6885 - A-5x5x22
DIN 332 - D M4
1:5:0.05
30±1

Motor	L
BG 75x25 CO/IO	115±0.5
BG 75x50 CO/IO	140±0.5
BG 75x75 CO/IO	165±0.5

Permissible shaft-load/ Zulässige Wellenbelastung
 Radial-/ axialloads on the end of the shaft
 Radial-/ Axialkräfte am Wellenende
 $F_A = Fr/3$ für $L_{10} = 20.000$ h
 Point of application load/ Angriffspunkt Belastung
 15 mm from flange/ ab Flansch

Characteristic diagram/ Belastungskennlinien

In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

