

- » Highly dynamic 3-phase EC motor with 10-pole neodymium magnet
- » Version with Hall sensors for rotor position detection
- » Standard with lead version
- » On request, this motor can be manufactured in different voltage versions

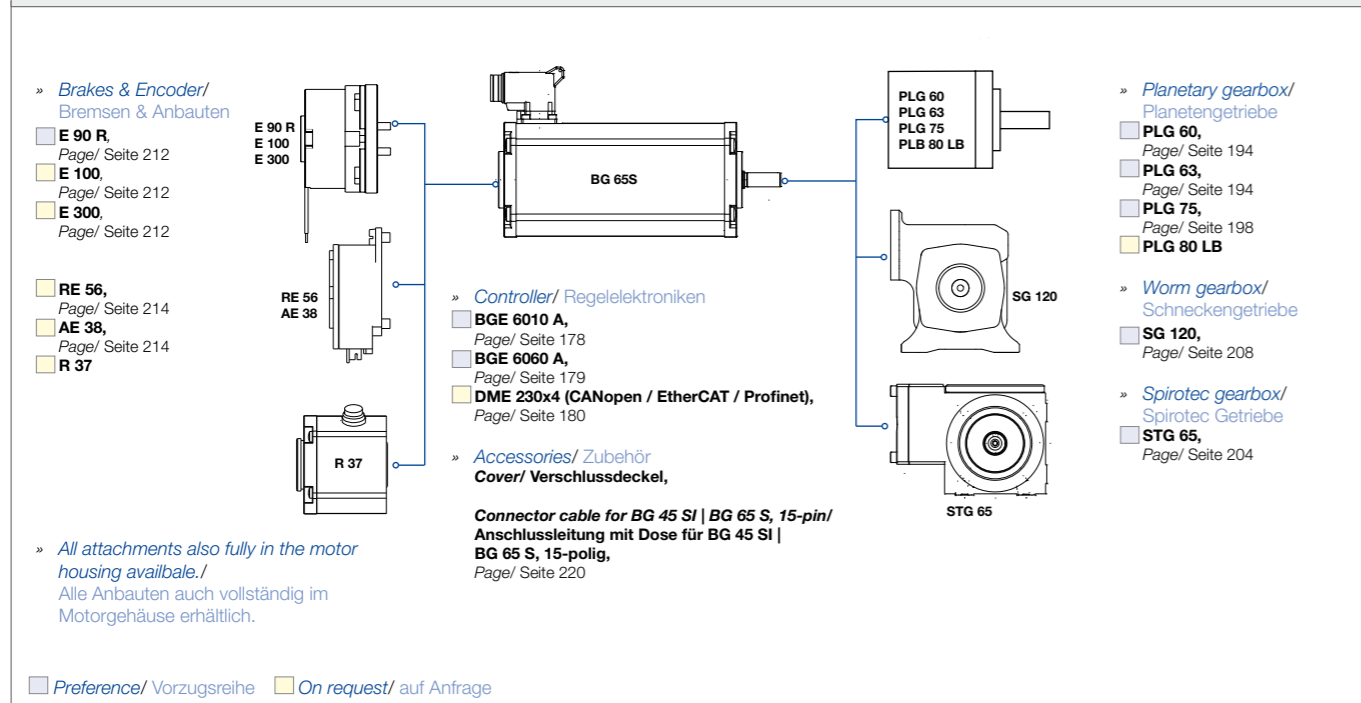
- » Hochdynamischer 3-strängiger EC-Motor mit 10-poligem Neodymmagnet
- » Ausführung mit Hallensoren zur Rotorlageerfassung
- » Standardmäßig mit Litzenausführung
- » Diese Motoren werden auf Anfrage mit anderen Spannungsvarianten hergestellt



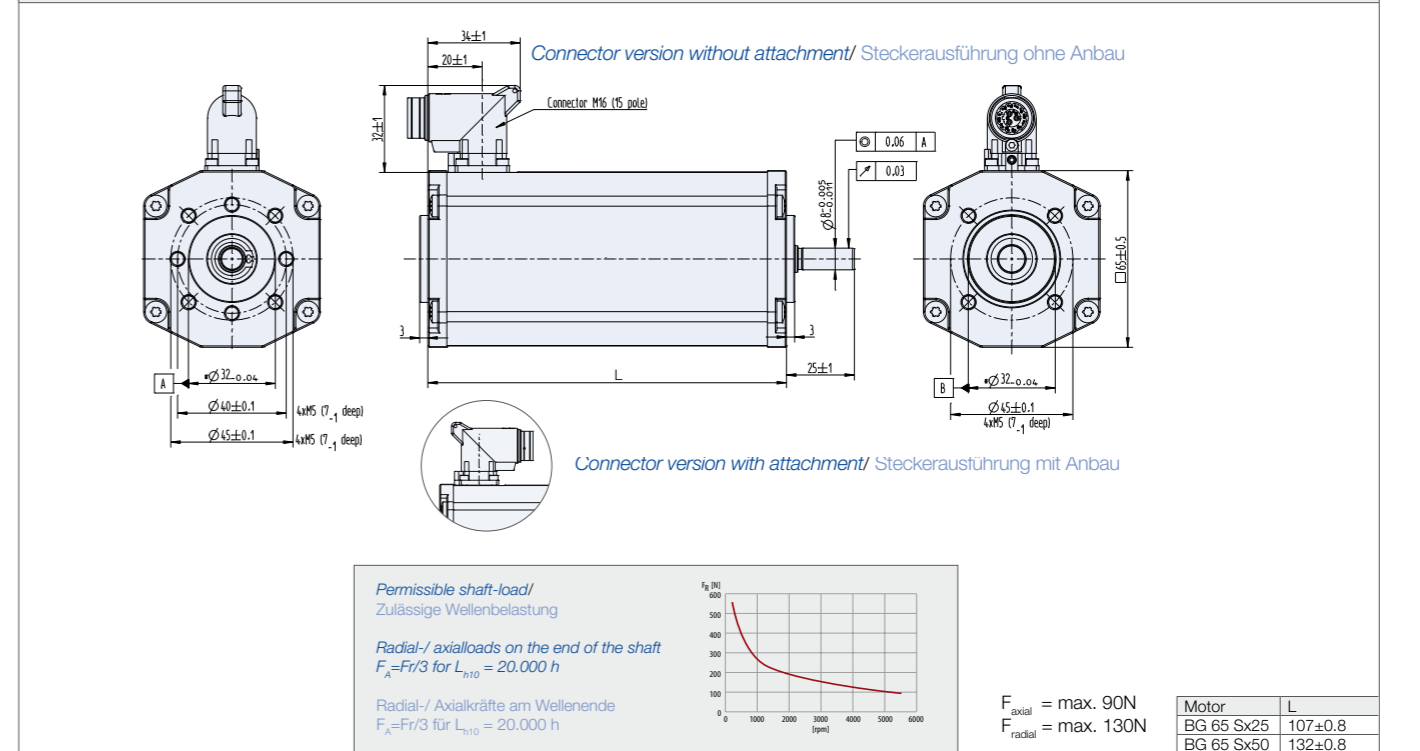
Data/ Technische Daten		BG 65Sx25		BG 65Sx50	
Nominal voltage/ Nennspannung	VDC	24	40	24	40
Nominal current/ Nennstrom	A ¹⁾	6.02	3.76	9.54	5.96
Nominal torque/ Nennmoment	Ncm ¹⁾	34.6	33.6	53	50.9
Nominal speed/ Nennrehzahl	rpm ¹⁾	2980	3200	3240	3480
Friction torque/ Reibungsmoment	Ncm ¹⁾	3	3	6	6
Stall torque/ Anhaltmoment	Ncm ¹⁾	86	86	175	175
No load speed/ Leerlaufrehzahl	rpm ¹⁾	4580	4770	4580	4770
Nominal output power/ Dauerabgabeleistung	W ¹⁾	108	113	180	186
Maximum output power/ Maximale Abgabeleistung	W	218	220	470	470
Torque constant/ Drehmomentkonstante	Ncm A ⁻¹ ¹⁾	6.4	10	6.3	8.5
Terminal resistance/ Anschlusswiderstand	Ω	0.192	0.478	0.084	0.194
Terminal inductance/ Anschlussinduktivität	mH	0.84	2.2	0.37	0.95
Peak current/ Zulässiger Spitzenstrom	A ²⁾	16.4	9.8	32	19
Rotor inertia/ Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	70	70	129	129
Weight of motor/ Motorgewicht	kg	0.9	0.9	1.4	1.4

¹⁾ Δθ_w = 100 K; ²⁾ J_R = 20°C ³⁾ at nominal point/ im Nennpunkt

Modular System/ Modulares Baukastensystem



Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



Pin assignment/ Pinbelegung

15-Pin	Power Signal	15-Pin	Power Signal	15-Pin	Power Signal
A (motor)	A blue	3	HS 3 brown	8	
B (motor)	B black	4	HS 2 green	9	U _{Hall} red
C (motor)	C brown	5	n.c.	10	GND _{Hall} black
1	HS 1 yellow	6	n.c.	11	n.c.
2	n.c. blue	7	n.c.	12	n.c.

Characteristic diagram/ Belastungskennlinien

In accordance with/ Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

