

BGE 6050 C/M

CANopen



- External Controller for BG motors from Dunkermotoren
- Compact 4-quadrant controller to control brush-type and brushless DC-motors (BGE 6050 C)
- Optionally as freely programmable version with integral Motion Process Unit. Allows stand-alone-operation or representation of stand-alone-networks (BGE 6050 M)
- With CAN-interface (Device profile DSP402, Protocol DS301)
- The controller is protected against over-voltage, lowvoltage and over-temperature cut off
- With display "ready", "status" and "error"
- Three connection plugs are included in delivery

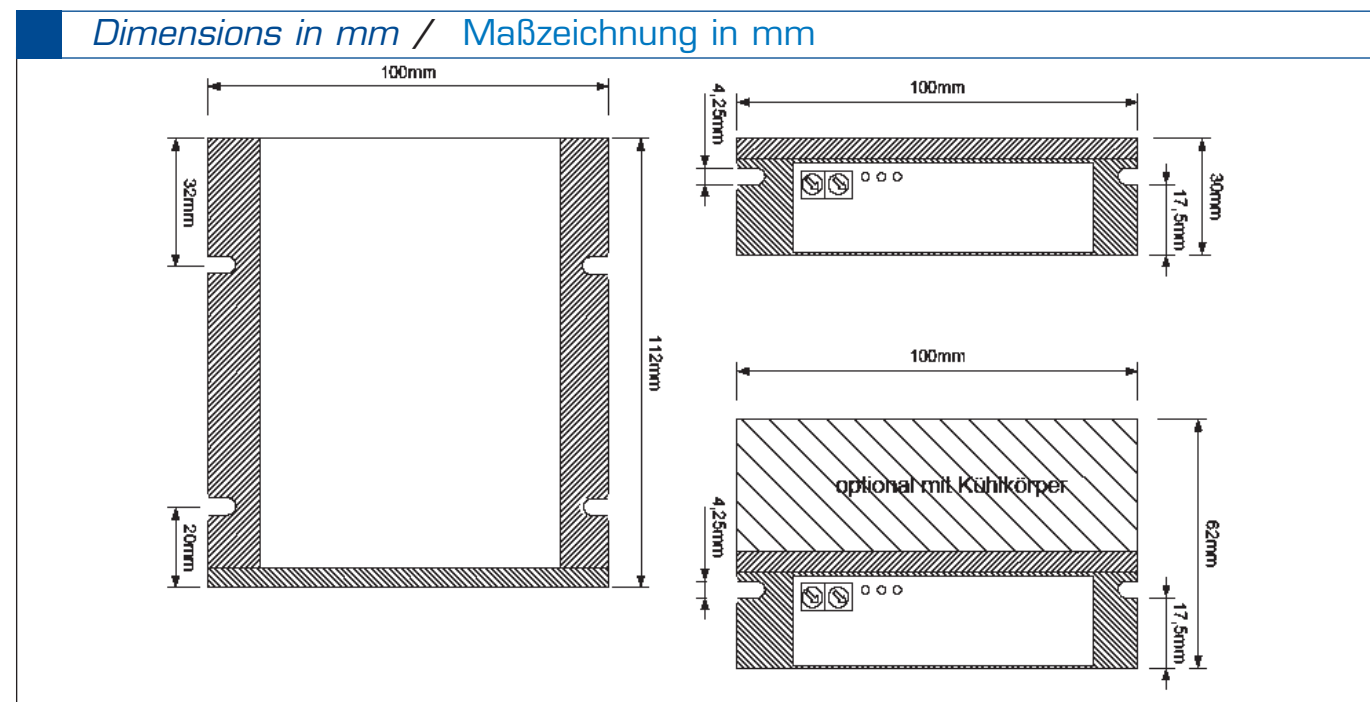
- Externe Regler für BG-Motoren von Dunkermotoren
- Kompakter 4-Quadranten Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen oder bürstenbehafteten DC- Motoren (BGE 6050 C)
- Optional als frei programmierbare Variante mit integrierter Motion Process Unit. Diese Ausführung ermöglicht auch Stand-alone-Betrieb oder die Darstellung von Stand-alone-Netzwerke (BGE 6050 M)
- Mit CAN-Schnittstelle (Geräteprofil DSP402, Protokoll DS301)
- Die Elektronik verfügt über Überspannungs-, Unterspannungs- und Übertemperaturschaltung
- Mit Anzeige „Ready“, „Status“ und „Error“
- Die 3 Anschlussstecker sind im Lieferumfang enthalten

For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads).

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads).



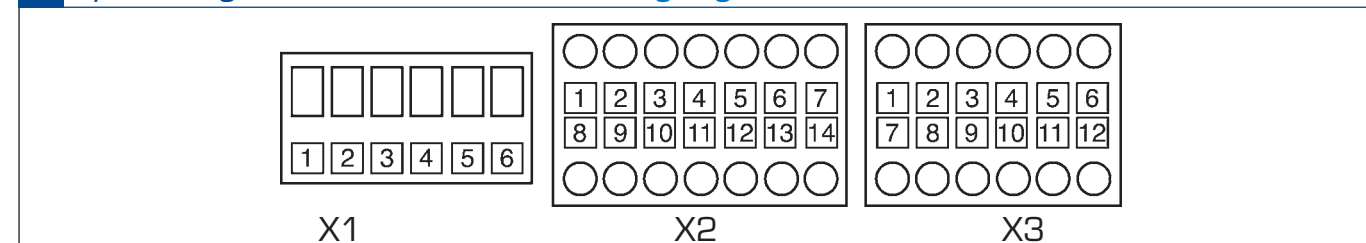
Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



BGE 6050 C/M

Data / Leistungsdaten		BGE 6050 C	BGE 6050 M
		<i>external/extern</i>	<i>external/extern</i>
<i>Master functionality (MPU integrated)/ Masterfunktionalität (MPU integriert)</i>		<i>no/nein</i>	<i>yes/ja</i>
<i>nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik</i>	VDC	10 ... 30	10 ... 30
<i>nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung</i>	VDC	10 ... 60	10 ... 60
<i>current consumption/ Stromaufnahme</i>	mA	65 mA @ 24V	65 mA @ 24V
<i>peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom</i>	A	50	50
<i>continuous output current/ Zulässiger Dauerausgangsstrom</i>	A	20	20
<i>digital input/ Digitale Eingänge</i>		4	4
<i>digital output/ Digitale Ausgänge</i>		1	1
<i>analog input/ Analoge Eingänge</i>		1	1
<i>protection class/ Schutzart</i>	IP	20	20
<i>ambient temperature/ Umgebungstemperatur</i>	C	0-50	0-50
<i>rel. humidity/ Umgebungsfeuchtigkeit</i>	%	20 ... 80	20 ... 80
<i>dimension/ Abmessungen</i>	mm	112 x 100 x 30	112 x 100 x 30
<i>weight/ Gewicht</i>	kg	0.32g	0.32

pin assignment / Anschlussbelegung



pin assignment / Pinbelegung		
X1.1	PE	<i>earth/ Schutz Erde</i>
X1.2	+U _p	<i>power supply +10 .. +30VDC/ Spannungsversorgung Leistung +10 .. +30VDC</i>
X1.3	GND	<i>ground DV for power supply/ Masse Leistung</i>
X1.4	Ma	<i>motor phase A/ Motoranschluss A</i>
X1.5	Mb	<i>motor phase B/ Motoranschluss B</i>
X1.6	Mc	<i>motor phase C/ Motoranschluss C</i>
X2.1	H1	<i>hall sensor 1/ Hallsensorsignal 1</i>
X2.2	H2	<i>hall sensor 2/ Hallsensorsignal 2</i>
X2.3	H3	<i>hall sensor 3/ Hallsensorsignal 3</i>
X2.4	A	<i>inc. encoder channel A/ Inc. Encoder-Spur A</i>
X2.5	B	<i>inc. encoder channel B/ Inc. Encoder-Spur B</i>
X2.6	INX	<i>inc. encoder index channel/ Inc. Encoder-Index</i>
X2.7	+U _{sv}	<i>power supply hall/encoder +5V/ Spannungsversorgung für Hall/Enc +5V</i>
X2.8	/H1	<i>hall sensor 1 inverted/ Negiertes Hallsensorsignal 1</i>
X2.9	/H2	<i>hall sensor 2 inverted/ Negiertes Hallsensorsignal 2</i>
X2.10	/H3	<i>hall sensor 3 inverted/ Negiertes Hallsensorsignal 3</i>
X2.11	/A	<i>inc. encoder channel A inverted/ Inc- Encoder - Negierte Spur A</i>
X2.12	/B	<i>inc. encoder channel B inverted/ Inc- Encoder - Negierte Spur B</i>

pin assignment / Pinbelegung		
X2.13	/INX	<i>inc. encoder index channel inverted/ Inc- Encoder - Negierter Index</i>
X2.14	GND	<i>ground DV for power supply hall/encoder/ Masse für Hall/Enc</i>
X3.1	+U _{o 24v}	<i>power supply electronic +24V/ Spannungsversorgung Elektronik +24V</i>
X3.2	+AIN 0	<i>+ analog input/ + analoger Eingang</i>
X3.3	DIN 0	<i>digital input 0/ digitaler Eingang 0</i>
X3.4	DIN 1	<i>digital input 1/ digitaler Eingang 1</i>
X3.5	DIN 2	<i>digital input 2/ digitaler Eingang 2</i>
X3.6	DIN 3	<i>digital input 3/ digitaler Eingang 3</i>
X3.7	res.	<i>reserve/ Reserve</i>
X3.8	-AIN 0	<i>- analog input/ - analoger Eingang</i>
X3.9	DOUT 0	<i>digital output 0/ digitaler Ausgang 0</i>
X3.10	CAN_HI	<i>CAN high/ CAN High</i>
X3.11	CAN_LO	<i>CAN low/ CAN Low</i>
X3.12	CAN_GND	<i>CAN ground/ CAN Masse</i>