

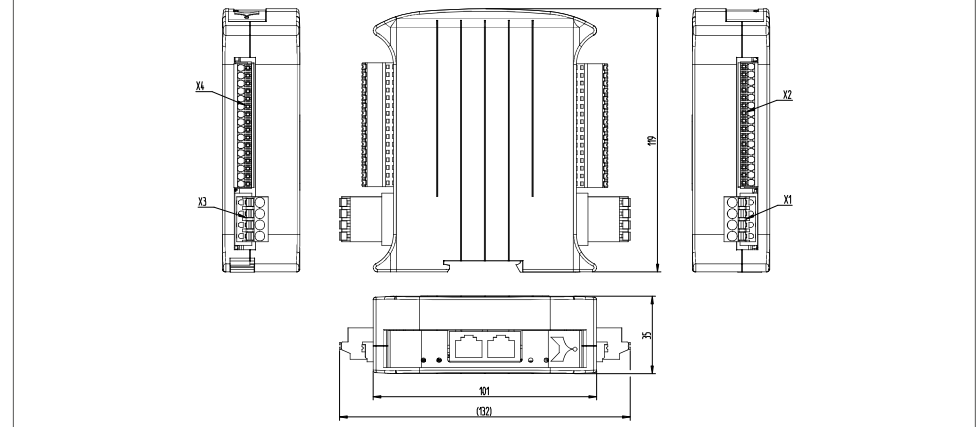
- » Compact 4-quadrant controller for control of brushless and brushed DC motors up to 250 W continuous output power
- » Standard with 2 x RJ45 plugs and terminal connection for the bus interface
- » Connection option for additional encoder and brake
- » Free programmability (C)
- » Safety function Safe Torque Off on request (not allowed with brushed DC motors)
- » Control via CANopen (CO) or in stand-alone operation (IO) via digital and analog inputs

- » Kompakter 4-Quadranten Regler zur Steuerung von bürstenlosen und bürstenbehafteten Gleichstrommotoren
- » Standardmäßig mit 2 x RJ45 Stecker und Klemmenanschluss für die Bus-Schnittstelle
- » Anschlussmöglichkeit für zusätzlichen Encoder und Bremse
- » Freie Programmierbarkeit (C)
- » Sicherheitsfunktion Safe Torque Off auf Anfrage (nicht erlaubt mit bürstenbehafteten Gleichstrommotoren)
- » Ansteuerung über CANopen (CO) oder im Stand-alone Betrieb (IO) über digitale und analoge Eingänge

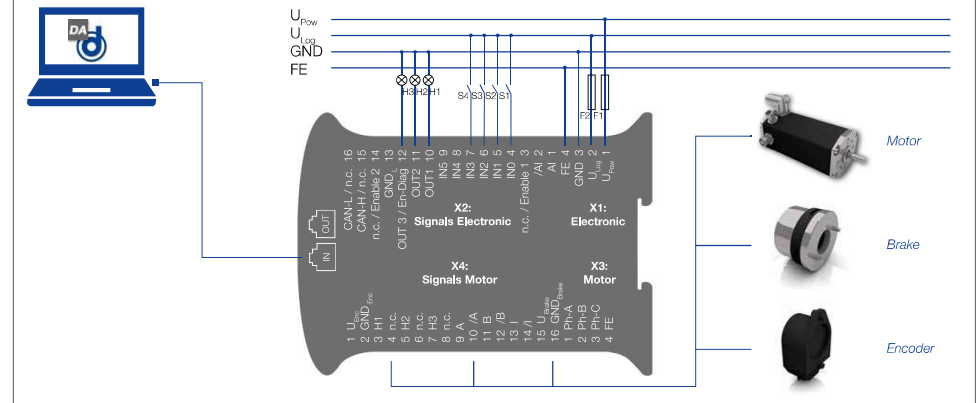


Technical Data/ Technische Daten		BGE 5510 dPro CO/IO
Nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik	VDC	9-30
Nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung	VDC	9-55
Peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom	A _{pk}	30
Continuous output current/ Zulässiger Dauerstrom	A	10@24VDC 6@48VDC
Continuous consumption electronic/ Stromaufnahme Elektronik	mA	~70
Operation modes/ Betriebsarten	-	Slave (CO), Stand-alone (IO)
Standard interfaces/ Standard Schnittstellen	-	CANopen (DSP402)
Safety functions/ Sicherheitsfunktion	-	STO
Safety indicators/ Sicherheitskennzahlen	-	EN 61508/62061: SIL 2 EN ISO 13849: PL d
Motor feedback inputs/ Motorencoder Eingänge	-	Hall, Incremental
Digital input/ Digitale Eingänge	-	6
Digital output/ Digitale Ausgänge	-	3
Analog input (-10V to +10V)/ Analogeingang (-10V bis +10V)	-	1
Dimension (LxWxH)/ Abmessung (LxBxH)	mm	100x35x120
Weight/ Gewicht	kg	0,17

Dimensions with plugs in mm/ Maßzeichnung mit Stecker in mm



Example: Configuration over Drive Assistant 5/
Beispiel: Konfiguration über den Drive Assistant 5



Example: Slave Mode over Master PLC/
Beispiel: Slave-Modus über Master-SPS

