

- » There is an integral potentiometer for setting the speed
- » Two connection leads can be used to provide both a start/ stop and a clockwise/ counter-clockwise function
- » By supplying an analog target voltage in the range 0...+10 V, the speed of rotation can be set in a range from 500 rpm to 5000 rpm
- » Lower speeds, down to ca. 200 rpm, are possible where less smooth rotation can be tolerated
- » Various protection functions, such as low-voltage cut-off, reverse-polarity protection, over-temperature cut-off, and stall protection, guarantee high operational reliability
- » A signal with 4 pulses (2x 2 pulses) per revolution generated from the integrated Hall sensors will be provided

- » Die Drehzahl kann über ein integriertes Potentiometer fest vorgegeben werden
- » Über zwei Anschlusslitzen kann sowohl eine Start/ Stopp- als auch eine Rechts/ Links-Umschaltung erfolgen
- » Durch Vorgabe einer analogen Sollwertspannung von 0...+10 V kann die Drehzahl im Bereich von 500 rpm bis 5000 rpm eingestellt werden
- » Kleinere Drehzahlen bis ca. 200 rpm sind mit eingeschränkter Rundlaufgenauigkeit möglich
- » Verschiedene Schutzeinrichtungen wie Unterspannungsabschaltung, Verpolschutz, Übertemperaturabschaltung und Blockierschutz garantieren eine hohe Betriebssicherheit
- » Ein Signal mit 4 Pulsen (2x 2 Pulse) pro Umdrehung, generiert von den integrierten Hall Sensoren, wird ausgegeben

**Please note:** The connection between motor and electronics must be as short as possible. The maximum length of the connection cable should be not longer than 2m. For avoiding of any failures it is recommended to use a separated cable routing for phase and sensor.

(Please note that, for the BGE 3004 A, the matching motor connector must also be ordered.)

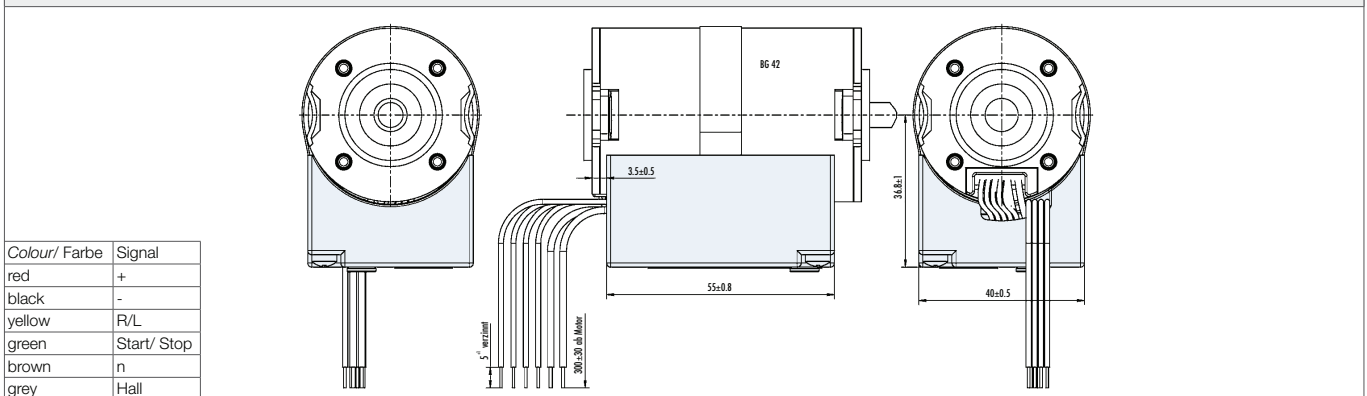
**Hinweis:** Die Verbindung ist zwischen Motor und Elektronik möglichst kurz zu halten. Die maximale Länge der Motoranschlussleitung sollte 2m nicht überschreiten. Zur Vermeidung von Störungen empfiehlt sich eine getrennte Kabelführung von Phasenleitungen und Sensorleitungen.

(Bitte beachten Sie, dass bei der BGE 3004 A der Gegenstecker zum Motor mitbestellt werden muss.)

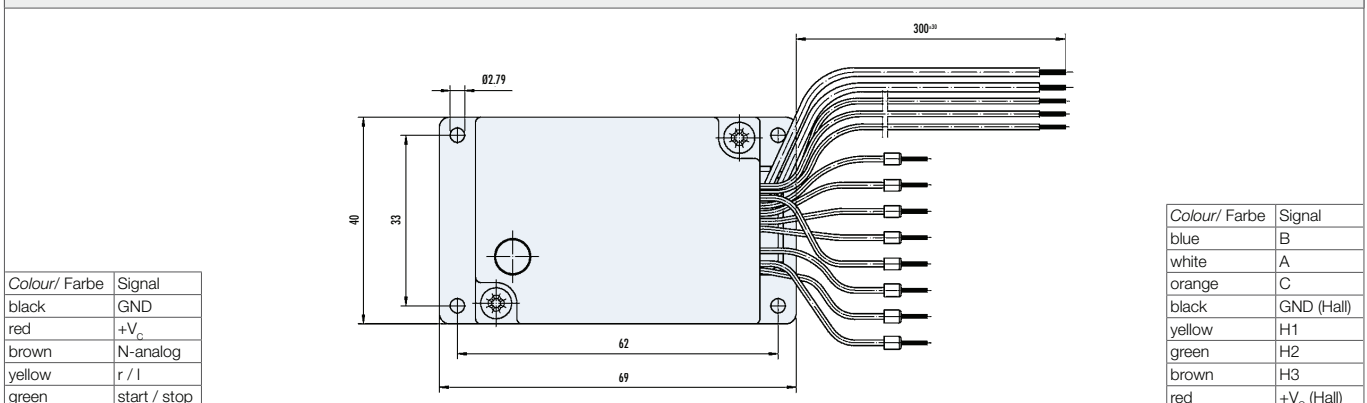
| Data/ Technische Daten                          |     | BGE 42             | BGE 3004 A       |
|---|-----|--------------------|------------------|
| Design/ Bauart                                  |     | attached/ angebaut | external/ extern |
| Operating voltage/ Betriebsspannung             | VDC | 12 ... 40          | 12 ... 40        |
| Voltage range/ Max. zulässiger Spannungsbereich | VDC | 11.2 ... 44        | 11.2 ... 44      |
| Continuous current/ Max. zulässiger Dauerstrom  | A   | 4                  | 4                |
| Peak current/ Max. zulässiger Spitzenstrom      | A   | 34                 | 34               |
| Ambient temperature/ Umgebungstemperatur        | °C  | -10 ... +40        | -10 ... +40      |
| Weight/ Gewicht                                 | kg  | 0.04               | 0.04             |



## Dimensions in mm BGE 42 for BG 42/ Maßzeichnung in mm BGE 42 für BG 42



## Dimensions in mm BGE 3004 A for BG 32 | BG 42/ Maßzeichnung in mm BGE 3004 A für BG 32 | BG 42





- » Very compact 4-quadrant controller to control brush-type and brushless DC motors
- » Allows stand-alone-operation or representation of stand-alone-networks
- » With CANopen interface (DS 402)

- » Sehr kompakter 4-Quadranten-Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen oder bürsten-behafteten DC-Motoren
- » Diese Ausführung ermöglicht auch Stand-alone-Betrieb oder die Darstellung von Stand-alone Netzwerken
- » Mit CANopen Schnittstelle (DS 402)



For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at [www.dunkermotoren.com](http://www.dunkermotoren.com) (downloads). Please note that this controller is available only for projects in larger.

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei [www.dunkermotoren.de](http://www.dunkermotoren.de) (downloads). Bitte beachten Sie, dass dieser Regler nur für Projekte in größeren Stückzahlen lieferbar ist.

| Data/ Technische Daten   |     | BGE 6005 A        |
|--|-----|-------------------|
|  |     | external/ extern  |
| Master functionality (MPU integrated)/ Masterfunktionalität (MPU integriert) |     | yes/ ja           |
| Nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik            | VDC | 9 ... 30          |
| Nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung                   | VDC | 9 ... 60          |
| Current consumption/ Stromaufnahme   | mA  | typ. 30 @ 24 V    |
| Peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom                                 | A   | 15                |
| Continuous output current/ Zulässiger Dauerausgangsstrom                     | A   | 5****)            |
| Digital input/ Digitale Eingänge   |     | 3                 |
| Digital output/ Digitale Ausgänge  |     | 1                 |
| Analog input/ Analoge Eingänge   |     | 1 (-10 ... +10 V) |
| Protection class/ Schutzart  | IP  | 20                |
| Ambient temperature/ Umgebungstemperatur                                     | °C  | 0 ... +70         |
| Rel. humidity/ Umgebungsfeuchtigkeit   | %   | 5 ... 85          |
| Weight/ Gewicht  | kg  | 0.03              |

\*)  $DJ_w = 100 \text{ K}$ ; \*\*)  $J_R = 20^\circ\text{C}$  \*\*\*) at nominal point/ im Nennpunkt \*\*\*\*)  $40^\circ\text{C}$  32 kHz PWM

Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm

| Pin assignment/ Pinbelegung |             |   |
|-----------------------------|-------------|---|
| X1.1                        | GND         | Ground for encoder supply/ Masse Geberversorgung                            |
| X1.2                        | +U5V        | 5V Encoder supply/ 5V Geberversorgung                                       |
| X1.3                        | res.        | Reserved/ Reserviert  |
| X1.4                        | res.        | Reserved/ Reserviert  |
| X1.5                        | H3          | Hallsensor signal 3/ Hallensorsignal 3                                      |
| X1.6                        | H2          | Hallsensor signal 2/ Hallensorsignal 2                                      |
| X1.7                        | H1          | Hallsensor signal 1/ Hallensorsignal 1                                      |
| X1.8                        | CAN Lo      | CAN low/ CAN low  |
| X1.9                        | CAN Hi      | CAN high/ CAN high  |
| X1.10                       | Din2/ Dout0 | Digital input 2/ Digital output 0/ Digitaler Eingang 2/ Digitaler Ausgang 0 |
| X1.11                       | Din1        | Digital input 1/ Digitaler Eingang 1  |
| X1.12                       | Din0        | Digital input 0/ Digitaler Eingang 0  |
| X1.13                       | Ain0        | Analog input 0/ Analoger Eingang 0  |
| X1.14                       | GND         | Ground for electronic/ Masse Elektronik                                     |
| X1.15                       | +Ue         | Power supply electronic/ Versorgungsspannung Elektronik                     |

| Pin assignment/ Pinbelegung |                 |  |
|-----------------------------|-----------------|--|
| X2.1                        | +U <sub>p</sub> | Supply voltage power/ Spannungsversorgung Leistung |
| X2.2                        | GND             | Ground for power supply/ Masse Leistung            |
| X2.3                        | Ma              | Motor phase A/ Motorphase A                        |
| X2.4                        | Mb              | Motor phase B/ Motorphase B                        |
| X2.5                        | Mc              | Motor phase C/ Motorphase C                        |



- » Very compact 4-quadrant controller to control brush-type and brushless DC-motors
- » CANopen interface
- » With an attached or integrated incremental encoder
- » Optional heat sinks for higher continuous currents

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

- » Sehr kompakter 4-Quadranten-Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen oder bürsten-behafteten DC-Motoren
- » Mit CANopen-Schnittstelle
- » Mit angebautem oder integriertem Inkrementalgeber
- » Optional mit Kühlkörper für höhere Dauerströme

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

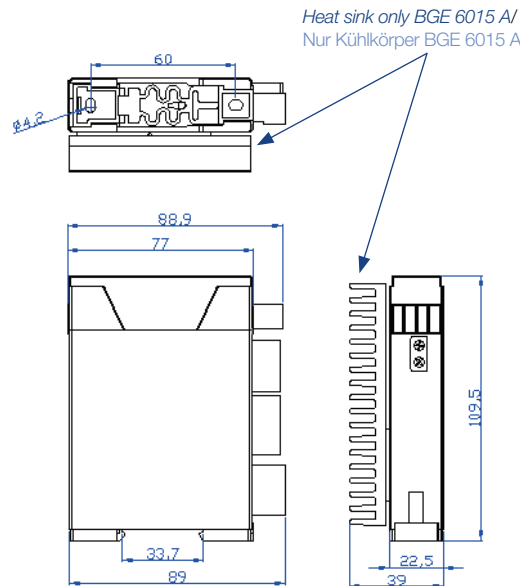


| Data/ Technische Daten   |     | BGE 6010 A        |
|--|-----|-------------------|
|  |     | external/ extern  |
| Master functionality (MPU integrated)/ Masterfunktionalität (MPU integriert) |     | yes/ ja           |
| Nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik            | VDC | 9 ... 30          |
| Nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung                   | VDC | 9 ... 60          |
| Current consumption/ Stromaufnahme   | mA  | typ. 60 @ 24 V    |
| Peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom                                 | A   | 50                |
| Continuous output current/ Zulässiger Dauerausgangsstrom                     | A   | 10****) (@ 48 V)  |
| Digital input/ Digitale Eingänge   |     | 8                 |
| Digital output/ Digitale Ausgänge  |     | 2                 |
| Analog input/ Analoge Eingänge   |     | 2 (-10 ... +10 V) |
| Protection class/ Schutzart  | IP  | 20                |
| Ambient temperature/ Umgebungstemperatur                                     | °C  | 0 ... +70         |
| Rel. humidity/ Umgebungsfeuchtigkeit   | %   | 5 ... 85          |
| Weight/ Gewicht  | kg  | 0.31              |

\*)  $DJ_w = 100 \text{ K}$ ; \*\*)  $J_R = 20^\circ\text{C}$  \*\*\*) at nominal point/ im Nennpunkt \*\*\*\*) 40°C 32 kHz PWM (BGE 6015 A with 15 A continuous current available on request/ auf Anfrage BGE 6015 A mit 15 A Dauerstrom erhältlich.)

Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm

| Pin assignment/ Pinbelegung |      |   |
|-----------------------------|------|---|
| X1.1                        | FE   | Functional earth/ Funktionserde                                     |
| X1.2                        | +Up  | Power supply voltage/ Spannungsversorgung Leistung                  |
| X1.3                        | GND  | Ground for voltage/ Masse Leistung                                  |
| X1.4                        | Ma   | Motor phase A/ Motorphase A   |
| X1.5                        | Mb   | Motor phase B/ Motorphase B   |
| X1.6                        | Mc   | Motor phase C/ Motorphase C   |
| X2.1                        | H1   | Hallsensor signal 1/ Hallensorsignal 1                              |
| X2.2                        | H2   | Hallsensor signal 2/ Hallensorsignal 2                              |
| X2.3                        | H3   | Hallsensor signal 3/ Hallensorsignal 3                              |
| X2.4                        | A    | Inc. encoder channel A/ Inc. Encoder-Spur A                         |
| X2.5                        | B    | Inc. encoder channel B/ Inc. Encoder-Spur B                         |
| X2.6                        | Inx  | Inc. encoder index channel/ Inc. Encoder-Index                      |
| X2.7                        | +U5V | 5V encoder supply/ 5V Geberversorgung                               |
| X2.8                        | /H1  | Hallsensor signal 1 inverted/ Negiertes Hallensorsignal 1           |
| X2.9                        | /H2  | Hallsensor signal 2 inverted/ Negiertes Hallensorsignal 2           |
| X2.10                       | /H3  | Hallsensor signal 3 inverted/ Negiertes Hallensorsignal 3           |
| X2.11                       | /A   | Linc. encoder channel A inverted/ Linc. Encoder - Negierte Spur A   |
| X2.12                       | /B   | Linc. encoder channel B inverted/ Linc. Encoder - Negierte Spur B   |
| X2.13                       | /INX | Inc. encoder index channel inverted/ Inc. Encoder - Negierter Index |
| X2.14                       | GND  | Ground for encoder supply/ Masse Geberversorgung                    |



| Pin assignment/ Pinbelegung |         |   |
|-----------------------------|---------|---|
| X3.1                        | +Ue24V  | Power supply electronic/ Versorgungsspannung Elektronik |
| X3.2                        | +Ain0   | +Analog input 0/ +Analoger Eingang 0                    |
| X3.3                        | Din 0   | Digital input 0/ Digitaler Eingang 0                    |
| X3.4                        | Din 1   | Digital input 1/ Digitaler Eingang 1                    |
| X3.5                        | Din 2   | Digital input 2/ Digitaler Eingang 2                    |
| X3.6                        | Din 3   | Digital input 3/ Digitaler Eingang 3                    |
| X3.7                        | GND     | Ground for electronic/ Masse Elektronik                 |
| X3.8                        | -Ain 0  | -Analog input 0/ -Analoger Eingang 0                    |
| X3.9                        | Dout 0  | Digital output 0/ Digitaler Ausgang 0                   |
| X3.10                       | CAN Hi  | CAN high/ CAN High                                      |
| X3.11                       | CAN Lo  | CAN low/ CAN Low  |
| X3.12                       | CAN GND | CAN ground/ CAN Masse                                   |
| X4.1                        | Ain 1   | Analog input 1/ Analoger Eingang 1                      |
| X4.2                        | Din 4   | Digital input 4/ Digitaler Eingang 4                    |
| X4.3                        | Din 5   | Digital input 5/ Digitaler Eingang 5                    |
| X4.4                        | Din 6   | Digital input 6/ Digitaler Eingang 6                    |
| X4.5                        | Dout 1  | Digital output 1/ Digitaler Ausgang 1                   |
| X4.6                        | Din 7   | Digital input 7/ Digitaler Eingang 7                    |

# >> BGE 6030 A

- » Compact 4-quadrant controller to control brush-type and brushless DC-motors
- » With CANopen-interface (Device profile DSP402, Protocol DS301)
- » Three connection plugs are included in delivery.

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

- » Kompakter 4-Quadranten Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen oder bürstenbehafteten DC-Motoren
- » Mit CANopen-Schnittstelle (Geräteprofil DSP402, Protokoll DS301)
- » Die 3 Anschlussstecker sind im Lieferumfang enthalten.

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

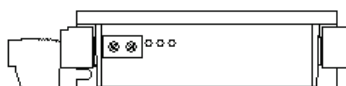
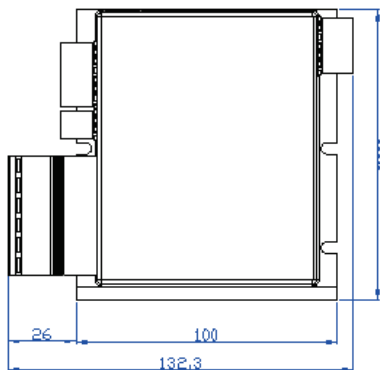
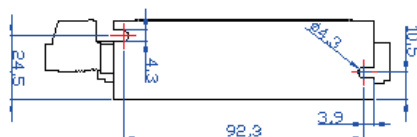


| Data/ Technische Daten   |     | BGE 6030 A        |
|--|-----|-------------------|
|  |     | external/ extern  |
| Master functionality (MPU integrated)/ Masterfunktionalität (MPU integriert) |     | yes/ ja           |
| Nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik            | VDC | 9 ... 30          |
| Nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung                   | VDC | 9 ... 60          |
| Current consumption/ Stromaufnahme   | mA  | 70 @ 24 V         |
| Peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom                                 | A   | 100               |
| Continuous output current/ Zulässiger Dauerausgangsstrom                     | A   | 30****)           |
| Digital input/ Digitale Eingänge   |     | 8                 |
| Digital output/ Digitale Ausgänge  |     | 2                 |
| Analog input/ Analoge Eingänge   |     | 2 (-10 ... +10 V) |
| Protection class/ Schutzart  | IP  | 20                |
| Ambient temperature/ Umgebungstemperatur                                     | °C  | 0 ... 70          |
| Rel. humidity/ Umgebungsfeuchtigkeit   | %   | 5 ... 85          |
| Weight/ Gewicht  | kg  | 0.38              |

\*)  $DJ_w = 100$  K; \*\*)  $J_R = 20$  °C \*\*\*) at nominal point/ im Nennpunkt \*\*\*\*) 40°C 32 kHz PWM

## Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm

| Pin assignment/ Pinbelegung |      |  |
|-----------------------------|------|--|
| X1.1                        | PE   | Functional earth/<br>Funktionserde                                     |
| X1.2                        | +Up  | Power supply voltage/<br>Spannungsversorgung Leistung                  |
| X1.3                        | GND  | Ground for power supply/<br>Masse Leistung                             |
| X1.4                        | Ma   | Motor phase A/ Motorphase A  |
| X1.5                        | Mb   | Motor phase B/ Motorphase B  |
| X1.6                        | Mc   | Motor phase C/ Motorphase C  |
| X2.1                        | H1   | Hallsensor signal 1/ Hallsensorsignal 1                                |
| X2.2                        | H2   | Hallsensor signal 2/ Hallsensorsignal 2                                |
| X2.3                        | H3   | Hallsensor signal 3/ Hallsensorsignal 3                                |
| X2.4                        | A    | Inc. encoder channel A/<br>Inc. Encoder-Spur A                         |
| X2.5                        | B    | Inc. encoder channel B/<br>Inc. Encoder-Spur B                         |
| X2.6                        | Inx  | Inc. encoder index channel/<br>Inc. Encoder-Index                      |
| X2.7                        | +U5V | 5V encoder supply/<br>5V Geberversorgung                               |
| X2.8                        | /H1  | Hallsensor signal 1 inverted/<br>Negiertes Hallsensorsignal 1          |
| X2.9                        | /H2  | Hallsensor signal 2 inverted/<br>Negiertes Hallsensorsignal 2          |
| X2.10                       | /H3  | Hallsensor signal 3 inverted/<br>Negiertes Hallsensorsignal 3          |
| X2.11                       | /A   | Linc. encoder channel A inverted/<br>Inc- Encoder - Negierte Spur A    |
| X2.12                       | /B   | Linc. encoder channel B inverted/<br>Inc- Encoder - Negierte Spur B    |
| X2.13                       | /Inx | Inc. encoder index channel inverted/<br>Inc- Encoder - Negierter Index |
| X2.14                       | GND  | Ground for encoder supply/<br>Masse für Geberversorgung                |



| Pin assignment/ Pinbelegung |         |  |
|-----------------------------|---------|--|
| X3.1                        | +Ue24V  | Power supply electronic/<br>Spannungsversorgung Elektronik |
| X3.2                        | +Ain0   | +Analoger input 0/<br>+Analoger Eingang 0                  |
| X3.3                        | Din 0   | Digital input 0/ Digitaler Eingang 0                       |
| X3.4                        | Din 1   | Digital input 1/ Digitaler Eingang 1                       |
| X3.5                        | Din 2   | Digital input 2/ Digitaler Eingang 2                       |
| X3.6                        | Din 3   | Digital input 3/ Digitaler Eingang 3                       |
| X3.7                        | res.    | Reserve/ Reserviert  |
| X3.8                        | -Ain 0  | -Analog input 0/<br>-Analoger Eingang 0                    |
| X3.9                        | Dout 0  | Digital output 0/<br>digitaler Ausgang 0                   |
| X3.10                       | CAN Hi  | CAN high/ CAN High   |
| X3.11                       | CAN Lo  | CAN low/ CAN Low   |
| X3.12                       | CAN GND | CAN ground/ CAN Masse                                      |
| X4.1                        | Ain 1   | Analog input 1/ Analoger Eingang 1                         |
| X4.2                        | Din 4   | Digital input 4/ Digitaler Eingang 4                       |
| X4.3                        | Din 5   | Digital input 5/ Digitaler Eingang 5                       |
| X4.4                        | Din 6   | Digital input 6/ Digitaler Eingang 6                       |
| X4.5                        | Dout 1  | Digital output 1/ Digitaler Ausgang 1                      |
| X4.6                        | Din 7   | Digital input 7/ Digitaler Eingang 7                       |

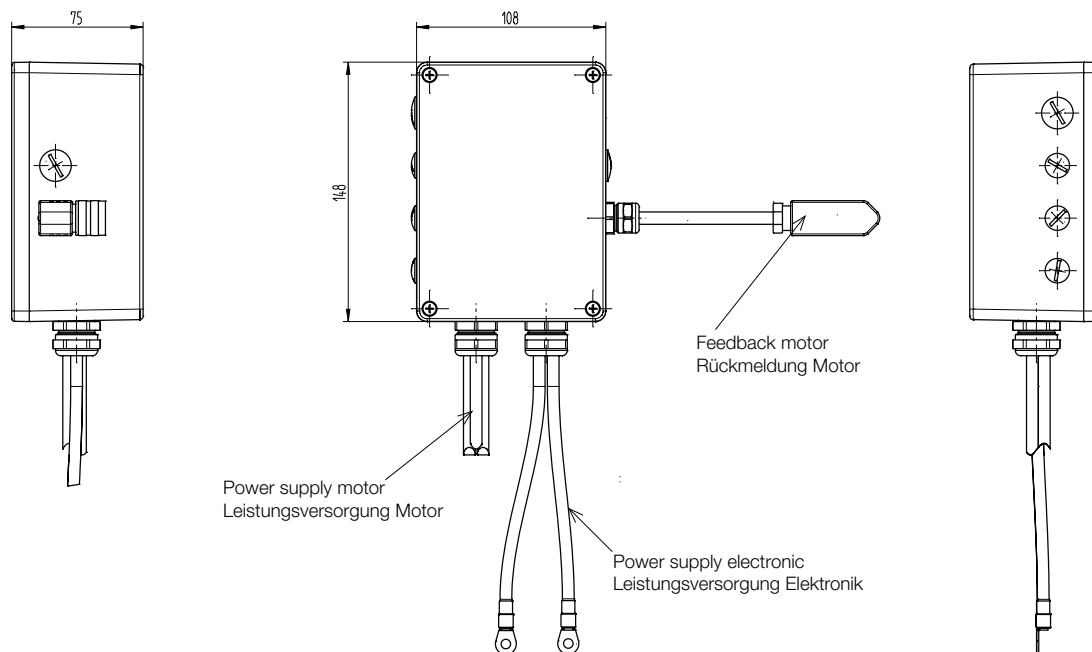
- » 1-quadrant controller for BG motors with an output power up to 500 watt
  - » Target speed can be set using an analog voltage input 0...+10 V (0-20 mA on request)
  - » Operation in battery-powered BLDC motors with high performance
  - » Parametrizable via integrated USB-interface
  - » Suitable for the use in rough environmental conditions
  - » Specially designed BG motors rated for up to 60 A continuous current necessary (on request)
- » 1-Quadranten-Regler für BG Motoren mit einer Abgabeleistung bis 500 Watt
  - » Drehzahlsollwertvorgabe erfolgt über Analogspannungseingang 0...+10 V (0-20 mA auf Anfrage)
  - » Regler ist für den batterieversorgten Betrieb von BLDC Motoren größerer Leistung geeignet
  - » Parametrierbar über integrierte USB-Schnittstelle
  - » Für die Verwendung in rauen Umgebungsbedingungen geeignet
  - » Spezielle BG Motoren für hohe Ströme bis 60 A Dauerstrom notwendig (auf Anfrage)



| Data/ Technische Daten  |     | BGE 30100              |
|---|-----|------------------------|
| Nominal voltage electronic supply/ Versorgungsspannung Elektronik | VDC | 8 ... 30               |
| Nominal voltage power supply/ Versorgungsspannung Leistung        | VDC | 0 ... 30               |
| Current consumption/ Stromaufnahme                                | mA  | < 100                  |
| Peak output current/ Maximaler Ausgangsstrom                      | A   | 100                    |
| Continuous output current/ Zulässiger Dauerausgangsstrom          | A   | 60                     |
| Digital input/ Digitale Eingänge                                  |     | 5                      |
| Digital output/ Digitale Ausgänge                                 |     | 3                      |
| Analog input/ Analoge Eingänge                                    |     | 1                      |
| Protection class/ Schutzart                                       | IP  | IP 40 (optional IP 65) |
| Ambient temperature/ Umgebungstemperatur                          | °C  | 0-60                   |
| Dimension (LxWxH)/ Abmessung (LxBxH)                              | mm  | 147x107x76             |
| Weight/ Gewicht   | kg  | ~ 1.3                  |

\*)  $DJ_w = 100 \text{ K}$ ; \*\*)  $J_R = 20^\circ\text{C}$  \*\*\*) at nominal point/ im Nennpunkt

Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



| Pin assignment/ Pinbelegung       |        |
|-----------------------------------|--------|
| Feedback motor/ Rückmeldung Motor |        |
| Pin                               | Signal |
| 1                                 | NTC    |
| 2                                 | NTC    |
| 3                                 | n.c.   |
| 4                                 | GND    |
| 5                                 | H1     |
| 6                                 | H2     |
| 7                                 | H3     |
| 8                                 | Vcc    |

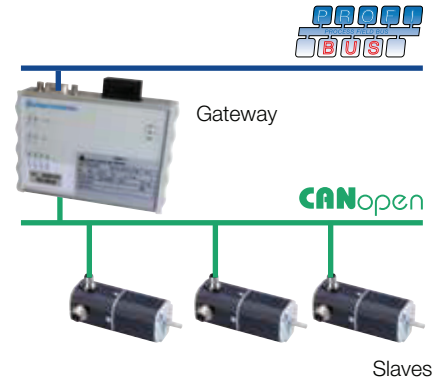
| Pin assignment/ Pinbelegung                             |        |
|---|--------|
| Power supply electronic/ Leistungsversorgung Elektronik |        |
| Pin   | Signal |
| 1   | +Up    |
| 2   | GND    |
|   |        |
|   |        |
|   |        |
|   |        |
|   |        |

| Pin assignment/ Pinbelegung                   |                                       |
|---|---------------------------------------|
| Power supply motor/ Leistungsversorgung Motor |                                       |
| Pin   | Signal                                |
| 1   | Ma<br>Motor phase A/ Motoranschluss A |
| 2   | Mb<br>Motor phase B/ Motoranschluss B |
| 3   | Mc<br>Motor phase C/ Motoranschluss C |
|   |                                       |
|   |                                       |

# » Gateway CANopen-Profibus

- » Compact CANopen – profibus gateway
- » CANopen components can be linked/ attached to profibus networks (siemens S7-300 / S7-400)
- » Supports Profibus DP-VO (cyclic data transfer) and Profibus DP-V1 (acyclic data transfer)
- » Profibus interface up to 12 Mbit/s; electrically insulated
- » Parameterization of CANopen slaves via DP-V0 channel (cyclic) or DP-V1 channel (acyclic)

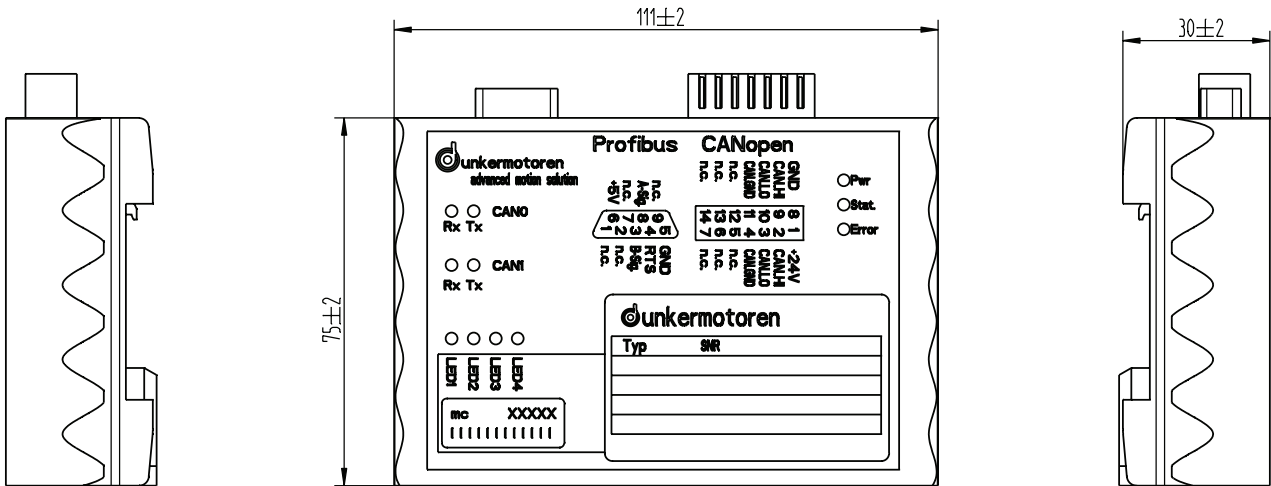
- » Kompaktes CANopen – PROFIBUS DP Gateway
- » Zur Integration/ Anbindung von CANopen-Komponenten in PROFIBUS-Netzwerke (Siemens S7-300 / S7-400)
- » Unterstützt Profibus DP-V0 (zyklischer Datentransfer) und DP-V1 (azyklischer Datentransfer)
- » Schnittstelle Profibus bis 12 Mbit/s; optoentkoppelt
- » Parametrierung der CANopen Slaves über DP-V0 Kanal (zyklisch) oder über DP-V1 Kanal (azyklisch)



- » Separate CAN networks with 1 Mbit/s feasible, electrically insulated
- » CANopen master-functionality (guarding, sync, heartbeat) feasible
- » Freely programmable (high level language)
- » Supports PDO and SDO data transfer
- » Gateway can take over the function of the network controller within the CAN network. Allows to build up stand-alone networks
- » With display "ready", "status" and "error"

- » Zwei getrennte CAN Netzwerke optoentkoppelt bis jeweils 1 Mbit/s realisierbar
- » CANopen Master Funktionalität (Guarding, Sync, Heartbeat) realisierbar
- » Frei programmierbar (Hochsprache)
- » PDO und SDO Datentransfer wird unterstützt
- » Im CAN Netzwerk kann das Gateway die Funktion des Netzwerk Controllers übernehmen, der Aufbau eines autonomen CAN Netzwerk ist möglich
- » Mit Anzeige "Ready", "Status" und "Error"

## Dimensions in mm/ Maßzeichnung in mm



| Pin assignment/ Pinbelegung |  |          |
|-----------------------------|--|----------|
| Connector 1                 |  |          |
| Pin                         |  | Signal   |
| 1                           |  | n.c.     |
| 2                           |  | n.c.     |
| 3                           |  | B-Signal |
| 4                           |  | RTS      |
| 5                           |  | GND      |
| 6                           |  | +5V      |
| 7                           |  | n.c.     |
| 8                           |  | A-Signal |
| 9                           |  | n.c.     |

| Pin assignment/ Pinbelegung |  |         |
|-----------------------------|--|---------|
| Connector 2                 |  |         |
| Pin                         |  | Signal  |
| 1                           |  | 24 V    |
| 2                           |  | CAN_HI  |
| 3                           |  | CAN_LO  |
| 4                           |  | CAN_GND |
| 5-7                         |  | n.c.    |
| 8                           |  | GND     |
| 9                           |  | CAN_HI  |
| 10                          |  | CAN_LO  |
| 11                          |  | CAN_GND |
| 12-14                       |  | n.c.    |