




MEM520-Bus



MEM540-Bus



MEM620-Bus

ENCODER ASSOLUTI CON INTERFACCIA EtherCAT®

Basata sul protocollo di comunicazione Ethernet, l'interfaccia EtherCAT® è stabile, versatile e veloce, particolarmente adatta alla comunicazione tra sistemi di controllo e periferiche come, ad esempio, sensori e attuatori.

Gli encoder MEM-BUS EtherCAT® offrono:

- **Comunicazione Real Time**
- **Numero di nodi flessibile**
- **Semplicità di installazione e cablaggio**
- **Configurazione topologie di rete**
- **Indirizzamento automatico degli Slave**
- **Programmazione flessibile dei range di lavoro**



EtherCAT®
Conformance tested

PROFILO ENCODER MEM-BUS EtherCAT®	PARAMETRI IMPOSTABILI	INDICATORI DI STATO
<ul style="list-style-type: none"> • Rif IEC61158-1-6 & IEC61784-2 • Profilo del dispositivo CANOpen su EtherCAT (CoE), CiA DS-406 • Livello fisico EtherCAT 100Base-TX, Fast Ethernet, ISO/IEC 8802-3 • Codifica dati in uscita: binaria • Tempo di ciclo ≥ 1 ms • Velocità di trasmissione 100 Mbit/s • Trasmissione: Cavo CAT-5, schermato (STP), ISO/IEC 11801 	<ul style="list-style-type: none"> • Direzione del conteggio • Numero di passi per giro • Intervallo di misura globale • Valore di preset • Unità di misura della velocità 	<p>4 LED di segnalazione per:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L/A in • L/A out • Error • Run

Modalità di comunicazione	
L'encoder MEM-BUS EtherCAT® supporta diverse modalità di funzionamento	
• Free-Run	modalità asincrona in cui il campionamento dei dati viene effettuato in modo ciclico, secondo un timer interno all'encoder; il tempo di ciclo può essere modificato dal Master, ma questo ciclo locale è comunque indipendente dal ciclo della comunicazione e dal ciclo del Master.
• SM3 Event	modalità sincrona in cui i dati sono campionati e successivamente resi disponibili non appena i dati precedenti sono stati letti dal Master (evento SM); quindi i nuovi valori campionati risultano sincroni con le letture da parte del Master.
• DC	modalità a clock distribuiti in cui i dati sono campionati e successivamente resi disponibili in corrispondenza del segnale SYNC0 generato dall'unità di capture/compare dell'ESC (EtherCAT Slave Controller). La modalità DC assicura alte prestazioni real-time

VERSIONI MECCANICHE				
MEM620-Bus	MEM520-Bus	MEM540-Bus	MEM440-Bus	MEM450-Bus
Corpo Ø 58 mm	Corpo Ø 58 mm	Corpo Ø 58 mm	Corpo Ø 58 mm	Corpo Ø 58 mm
Flangia quadra 63,5x63,5 mm • Musone di centratura Ø 31,75 mm	Flangia tonda Ø 58 mm • Musone Ø 50 mm	Flangia tonda Ø 58 mm • Musone di centratura Ø 36 mm • 3 fori M4 a 120° su Ø 48 mm	Albero cavo per montaggio su albero motore • Albero cavo Ø 8, 10, 12, 14 o 15 mm.	Albero cavo per montaggio su albero motore • Albero cavo Ø 8, 10, 12, 14 o 15 mm.
Albero Ø 6, 8 o 10 mm	Albero Ø 6, 8 o 10 mm	Albero Ø 6, 8 o 10 mm	Fissaggio antirotazionale	Fissaggio con supporto elastico
SIZE25	SYNCHRO FLANGE	CLAMPING FLANGE		



ELAP VIA VITTORIO VENETO, 4 • I-20094 CORSICO (MI) • TEL. +39.02.4519561
FAX +39.02.45103406 • E-MAIL INFO@ELAP.IT • SITE WWW.ELAP.IT



MEM440-Bus



MEM450-Bus



Connettori assiali

CARATTERISTICHE MECCANICHE ED AMBIENTALI

MEM-Bus	620/520/540	440/450
• Materiali: custodia albero	Alluminio Acciaio inox	
• Peso	500 g circa	
• Foro albero/albero cavo	6, 8, 10 mm	8, 10, 12, 14, 15 mm
• Giri/minuto	6000	
• Coppia avviamento	≤0,8 Ncm	
• Momento di inerzia	≤25 g cm ²	
• Carico ammesso	80 N assiale/100 N radiale	
• Resistenza alle vibrazioni (10÷2000 Hz)	100 m/sec ²	
• Resistenza all'urto (11 ms)	50 G	
• Grado di protezione	IP67 - lato albero IP65	
• Temperatura di esercizio	-30 ÷ 70°C	
• Temperatura di immagazzinaggio	-30 ÷ 85°C	

CARATTERISTICHE ELETTRICHE E FUNZIONALI

• Funzionamento	Magnetico
• Risoluzione/giro	8192 posizioni/giro - 13 bit
• Numero giri multigirotto	65536 / 16 bit
• Tempo di inizializzazione	< 1 s
• Mantenimento dato	>20 anni ad albero fermo in assenza di alimentazione
• Bus di campo	EtherCAT®
• Alimentazione	10 ÷ 30 Vdc Protezione all'inversione di polarità
• Assorbimento	2,5 W
• Precisione	± 1/2 LSB
• Tipi di connessione	2 connettori M12 femmina D-coding +1 connettore M12 maschio
• Immunità alle interferenze	EN 61000-6-2
• Interferenze emesse	EN61000-6-4

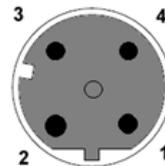
COLLEGAMENTI



Posizione connettori e LED

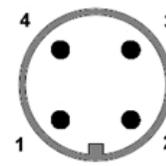
**Connettori porte IN e OUT
Tipo M12 femmina D code**

Pin	Segnale
1	Tx +
2	Rx +
3	Tx -
4	Rx -



**CONNETTORE ALIMENTAZIONE
Tipo M12 maschio A code**

Pin	Segnale
1	+ Valim. (10 - 30 V DC)
2	N.C.
3	GND (0V)
4	N.C.



COME ORDINARE

MEM520B	ECT	M	10	A
	INTERFACCIA ECT = ETHERCAT®	N.GIRI M = Multigirotto	DIAMETRO ALBERO/ ALBERO CAVO 6 - 8 - 10- 12 - 14 - 15 mm	POSIZIONE COLLEGAMENTI - = Uscita radiale A = Uscita assiale

TIPO

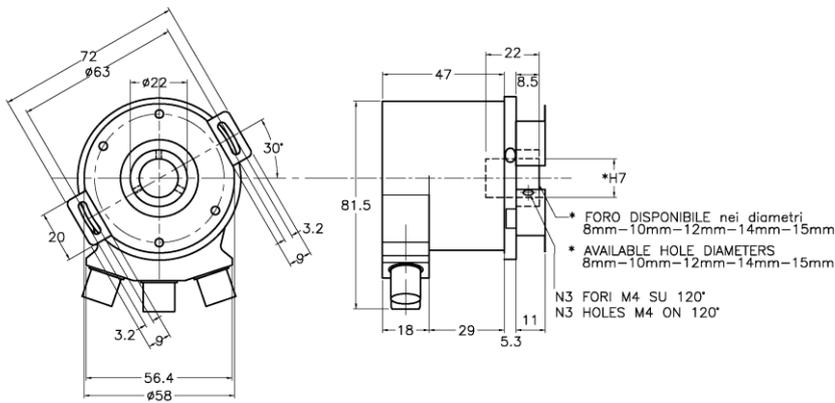
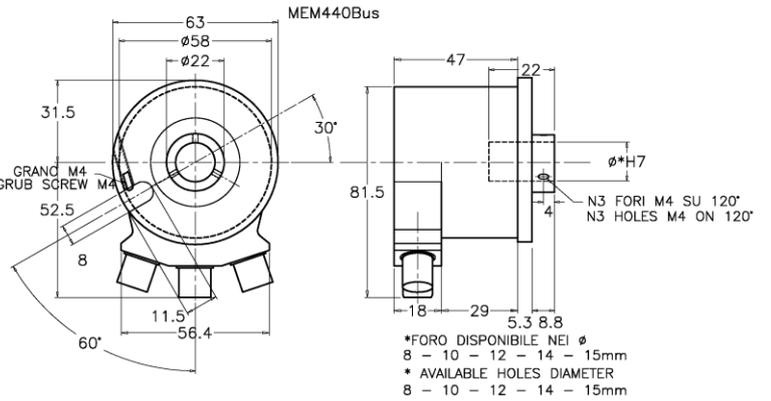
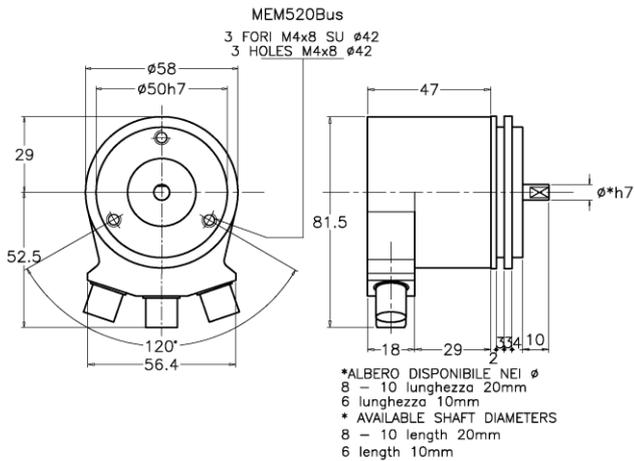
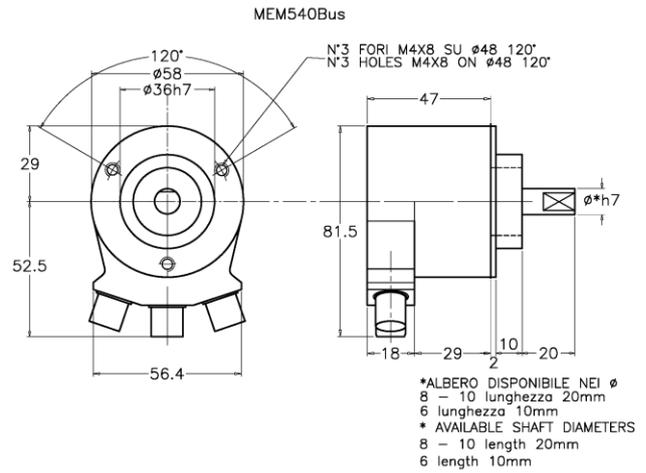
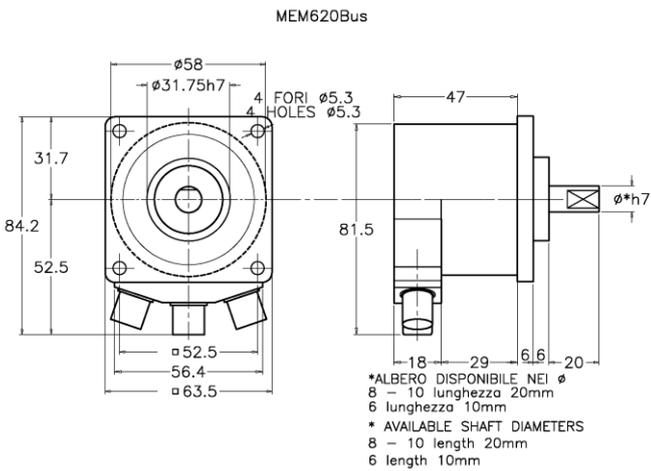
- MEM520-Bus = flangia tonda diametro 58 mm SYNCHRO FLANGE
- MEM540-Bus = flangia tonda diametro 58 mm CLAMPING FLANGE
- MEM620-Bus = flangia quadra 63.5x63.5 mm
- MEM440-Bus = albero cavo per montaggio su albero motore
- MEM450-Bus = albero cavo, fissaggio con supporto elastico



CERTIFICATE NO.E510647

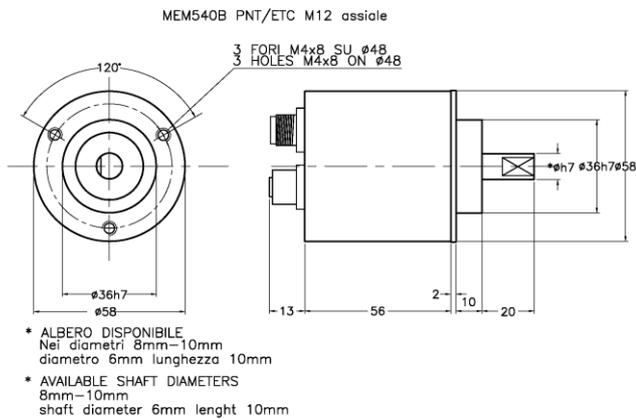
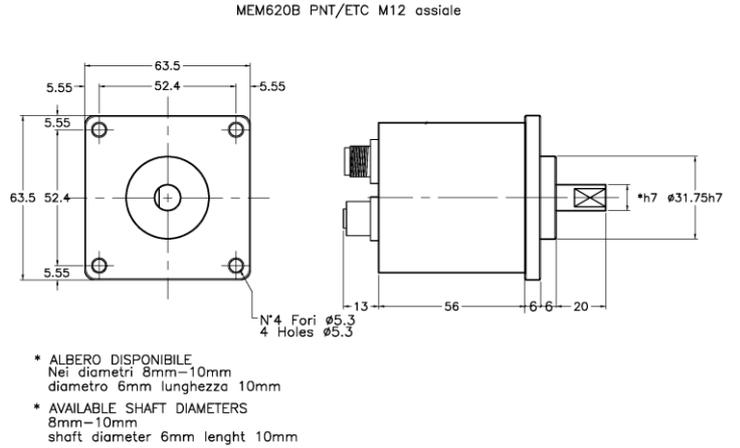
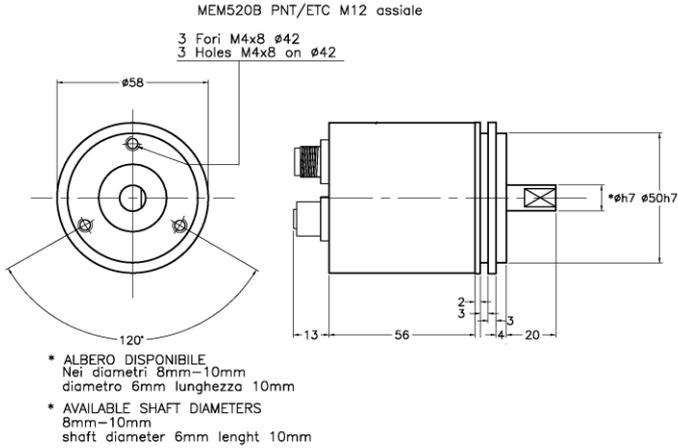
Disponibili versioni certificate UL

Prodotto soggetto ad aggiornamento tecnico senza obbligo di preavviso

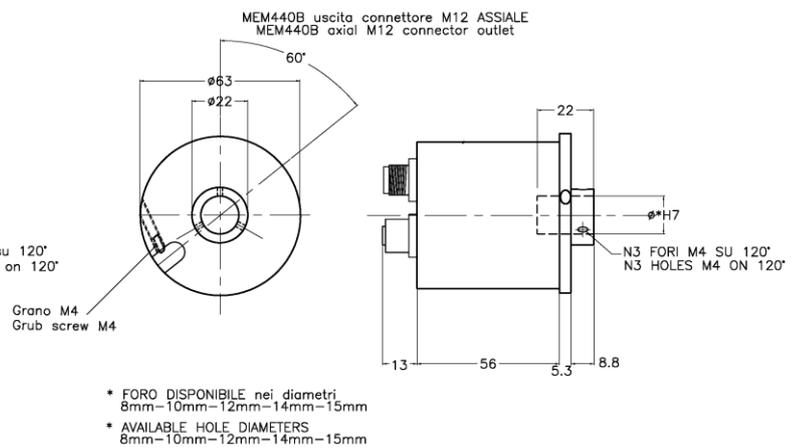
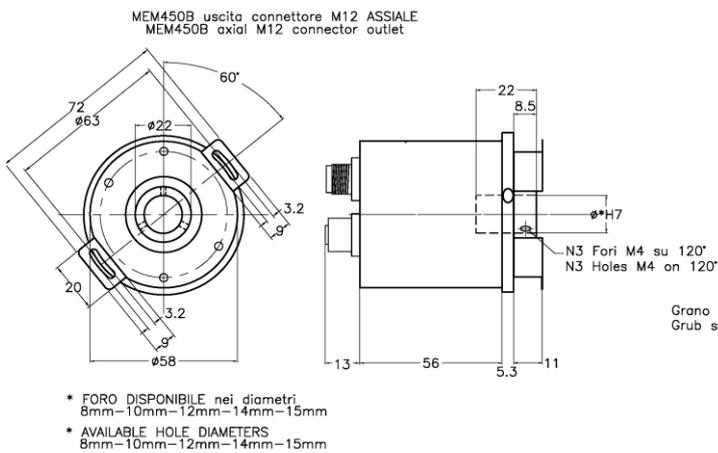


DIMENSIONS

MEM-BUS EtherCAT – Connettori assiali



Rif.M2103



Rif.M2108

RIFERIMENTI

MANUALI, SOFTWARE e DISEGNI DIMENSIONALI scaricabili all'indirizzo:

<https://www.elap.it/it/encoder-assoluti/encoder-mem-bus-ethercat/>

