CANopen-PDO

Der Betriebsmodus ist am Index 0x6060 Subindex 0 mit einer Größe von 1 Byte abgebildet.
Zum Beispiel: Profilposition ist 1, Profilgeschwindigkeit ist 3, Drehmomentprofil ist 4.

Das control word ist am Index 0x6040 Subindex 0 mit einer Größe von 2 Byte abgebildet.
Das status word ist am Index 0x6041 Subindex 0 mit einer Größe von 2 Byte abgebildet.

STATUSWORD-Register

Bit-Nummer	Beschreibung	Betriebsart
11	STATUSWORD_INTERNAL_LIMIT_ACTIVE	
12	STATUSWORD_IP_MODE_ACTIVE	Interpolierte Positionierung
12	STATUSWORD_SPEED	Profilgeschwindigkeit
13	STATUSWORD_MAX_SLIPPAGE_ERR	Profilgeschwindigkeit
12	STATUSWORD_HOMING_ATTAINED	Homing
13	STATUSWORD_HOMING_ERROR	Homing
12	STATUSWORD_SETPOINT_ACK	Profilpositionierung
13	STATUSWORD_FOLLOWING_ERROR	Profilpositionierung

CONTROLWORD-Register

Bit-Nummer	Beschreibung	Betriebsart
0	CTRLWORD_BIT_SWITCH_ON	
1	CTRLWORD_BIT_EN_VOLATGE	
2	CTRLWORD_BIT_QUICK_STOP	
3	CTRLWORD_BIT_EN_OPERATION	
4	CTRLWORD_HOME_START	Homing
4	CTRLWORD_ENABLE_IP_MODE	Interpolierte Positionierung
4	CTRLWORD_NEW_SETPOINT	Profilpositionierung
5	CTRLWORD_CHANGE_SET_NOW	Profilpositionierung
6	CTRLWORD_ABS_REL_POSITION	Profilpositionierung
7	CTRLWORD_BIT_FAULT_RESET	
8	CTRLWORD_BIT_HALT	

Aktivieren des Antriebs

Aus der Spezifikation müssen Sie, wenn deaktiviert, zu SWITCH ON wechseln.
DISABLED zu READY TO SWITCH ON, dann zu SWITCHED ON und schließlich OPERATION ENABLED.

Sie tun dies über das control word, wobei Sie Bit 1 und Bit 2 mit Bit 0 und Bit 3 zurückgesetzt setzen (0x06 READY TO SWITCH ON), dann setzen Sie Bit 0, Bit 1 und Bit 2 (0x07 READY TO SWITCH ON) und schließlich alle Bit 0, Bit 1, Bit 2, Bit 3 gesetzt (0x0F OPERATION ENABLED).

EDS-Datei (CANopen)

EDS-Datei:
https://www.nilab.at/download/mbd-tbs1-eds-file/?wpdmdl=2134&refresh=637351b05ed9d1668501936

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:canopen_pdo

Last update: **2026/09/13 18:27**