CODESYS-Integration

Diese Seite beschreibt die **CODESYS-Integration** des GDi-EtherCAT-Motors. Der Motor wird in ein CODESYS-Projekt integriert, indem die Gerätebeschreibung (ESI)-Datei und ein Beispielprojekt verwendet werden.

ESI-Datei

Die ESI-Datei beschreibt das Gerät für die CODESYS-Konfiguration. **Gerätebeschreibung-XML für die Konfiguration**: :nli_eth:nli_eth_servo.zip

CODESYS-Beispielprojekt

Das Beispielprojekt zeigt, wie eine einzelne Achse eingerichtet wird. **Einzelachsen-Projekt:** :nli_eth:codesys-project.zip

So wird integriert

- Importieren Sie die ESI-Datei in das CODESYS-Geräte-Repository. - Fügen Sie den GDi-EtherCAT-Motor als EtherCAT-Slave zum Projekt hinzu. - Verwenden Sie das Beispielprojekt als Referenz für die Achsenkonfiguration. - Für das PDO-Mapping und den Betriebsmodus verweisen Sie auf die Seite CANopen over EtherCAT.

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

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

Last update: **2026/09/11 09:55**