CANopen over EtherCAT

Diese Seite beschreibt das **CANopen-over-EtherCAT (CoE)**-Profil des GDi-EtherCAT-Motors. Der Motor verwendet das DS402-Profil über EtherCAT, das die Standardbetriebsmodi und die PDO/SDO-Kommunikation bereitstellt.

Betriebsmodus: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_modes|

Standard-PDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:can_open_pdo|

Standard-SDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_sdo|

Fehlercodes: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_error|

So wird das CoE-Profil verwendet

- Der **Betriebsmodus** definiert das Bewegungsverhalten (Profilposition, Geschwindigkeit, Drehmoment usw.). - Die **PDOs** werden für den zyklischen Datenaustausch verwendet (Befehle und Status); die **SDOs** dienen dem Parameterzugriff. - Die **Fehlercodes** werden vom Antrieb gelesen und für die Diagnose verwendet. - Für die detaillierten Objektdefinitionen und das Mapping verweisen Sie auf die verlinkten Seiten.

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

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

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