Bus-Schnittstelle Befehlsstatus

command word

Das command word kann über PDO an die Bus-Schnittstelle geschrieben werden:
GTW_CONTROL_WORD (0x1600) über EtherCAT oder über den MODBUS-RTU-Bus (in diesem Fall muss der Bus-Converter-Modus auf 0 ⇒ EtherCAT zu CAN gesetzt werden).
Bei Verwendung des MODBUS-RTU-Busses ist das Register zum Schreiben des command words 0xFF (255d). Die Bus-Converter-Knoten-ID ist standardmäßig 0x80 (128d)

Registerwert	Zustand	Beschreibung
0x00	Läuft	Zyklischer Betrieb
0x01	Commit	Aktualisierung der Daten auf dem Slave mit Bestätigung
0x02	Reset	Reset der Bus-Schnittstelle
0x06	In Flash speichern	Aktuelle Konfiguration im internen Flash speichern
0x09	Neustart	Neustart der Bus-Schnittstelle
0x05	Von Flash laden	Konfiguration vom internen Flash laden

status word

Das status word kann über PDI von der Bus-Schnittstelle gelesen werden: STATUS (0x1A00)
Das status word kann (wenn der Bus-Converter-Modus auf 0 ⇒ EtherCAT zu CAN gesetzt ist) aus Register 0xFE (254d) über MODBUS RTU gelesen werden.

Registerwert	Zustand	Beschreibung
0x00	Läuft	Zyklischer Betrieb
0x03	Alarm Can	CAN-Timeout-Kommunikation
0x04	Alarm Modbus	Modbus-Timeout-Kommunikation
0x08	Flash-Fehler	Flash-Fehler beim Versuch, Daten zu schreiben

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

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

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