EtherCAT-zu-MODBUS-RTU-Gateway

Um mit dem internen Speicher des NLi-Integriermotors zu kommunizieren, ist ein SDO-Mapping am Bus-Converter verfügbar. Dieser Kommunikationstyp ist verfügbar, wenn der Bus-Converter-Modus auf 1 ⇒ EtherCAT zu MODBUS RTU gesetzt ist.

Adresse	Name	Beschreibung
0x800D Unterindex 1	SLAVE_MODBUS_STATUS_WORD	Aktuelles MODBUS-RTU-status word bezüglich der aktuellen Slave-ID Mögliche Werte: 0 → Init-Zustand 1 → Bereit 3 → Automatisches Referenzfahren 5 → Lauf 6 → I2T-Fehler 13 → SIN/COS-Encoder-Fehler 14 → Übertemperatur-Fehler 15 → Leistungsstufe Überstrom-Fehler 16 → DC-Zwischenkreis Überbereich-Fehler
0x800D Unterindex 2	SLAVE_MODBUS_CONTROL_WORD	Aktuelles MODBUS-RTU-control word bezüglich der aktuellen Slave-ID Mögliche Werte: 0 → Kein Befehl 1 → Referenzfahrt starten 3 → Antrieb aktivieren 6 → Antrieb deaktivieren 10 → Bewegung starten 11 → Bewegung stoppen 12 → Antriebsreset
0x800D Unterindex 3	SLAVE_MODBUS_ADDRESS	Aktuelle MODBUS-RTU-Adresse für Lesen oder Schreiben
0x800D Unterindex 4	SLAVE_MODBUS_DATA	Aktuelle MODBUS-RTU-Daten, gelesen oder zu schreiben
0x800D Unterindex 5	SLAVE_MODBUS_FUNC_CODE	MODBUS-RTU-Funktionscode (3 ⇒ Lesen, 6 ⇒ Schreiben)
0x800D Unterindex 6	SLAVE_MODBUS_CURRENT_POSITION	Aktuelle Achsenposition über MODBUS RTU

CODESYS-Beispielprojekt mit FCT640-SPS: :gtw_ethercat:gtw_eth_slave_modbus.zip

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

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

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