

# Positionstabelle

Die Positionstabelle für den Profilpositionsmodus wird auf dieselbe Weise verwaltet wie bei den integrierten NLI-Antriebsmotoren. Sie ist wie im NILAB Starter organisiert und abgebildet. Die Positionstabelle im integrierten NLI-Antriebsmotor kann in jedem Gateway-Modus über SDO 0x8001-0x800A geändert werden: CAN oder MODBUS RTU.

|               |                 |  |  |     |
|---------------|-----------------|--|--|-----|
| 16#8001:16#00 | POS_TABLE_ROW1  |  |  | --- |
| 16#8002:16#00 | POS_TABLE_ROW2  |  |  | --- |
| 16#8003:16#00 | POS_TABLE_ROW3  |  |  |     |
| 16#8004:16#00 | POS_TABLE_ROW4  |  |  |     |
| 16#8005:16#00 | POS_TABLE_ROW5  |  |  |     |
| 16#8006:16#00 | POS_TABLE_ROW6  |  |  |     |
| 16#8007:16#00 | POS_TABLE_ROW7  |  |  |     |
| 16#8008:16#00 | POS_TABLE_ROW8  |  |  |     |
| 16#8009:16#00 | POS_TABLE_ROW9  |  |  |     |
| 16#800A:16#00 | POS_TABLE_ROW10 |  |  |     |

Jede Zeile enthält denselben Parameter, wie von der NILAB-Starter-Software unter Windows angegeben.

Bewegungstyp: (1→Trapezoidal, 2→Dreieckförmig, 3→Polynom, 4→Sinusförmig, 5→Kraft).

Zielposition (in Mikrometern), A\_TIME (Beschleunigungszeit), B\_TIME (Konstantgeschwindigkeitszeit), C\_TIME (Verzögerungszeit).

WAIT\_TIME (Wartezeit) und TRIGGER\_MODE (1→Digitaleingang steigende Flanke, 2→Digitaleingang fallende Flanke, 3→Digitaleingang High-Pegel, 4→Digitaleingang Low-Pegel, 5→CAN-Sync)

|               |                |    |       |        |
|---------------|----------------|----|-------|--------|
| 16#8001:16#00 | POS_TABLE_ROW1 |    |       | ---    |
| :16#01        | MOTION_TYPE    | RW | UINT  | 3      |
| :16#02        | TARGET_POS     | RW | UDINT | 15000  |
| :16#03        | A_TIME         | RW | UDINT | 150000 |
| :16#04        | B_TIME         | RW | UDINT | 0      |
| :16#05        | C_TIME         | RW | UDINT | 0      |
| :16#06        | WAIT_TIME      | RW | UINT  | 10     |
| :16#07        | TRIGGER_MODE   | RW | UINT  | 1      |
| 16#8002:16#00 | POS_TABLE_ROW2 |    |       | ---    |
| :16#01        | MOTION_TYPE    | RW | UINT  | 3      |
| :16#02        | TARGET_POS     | RW | UDINT | 50000  |
| :16#03        | A_TIME         | RW | UDINT | 150000 |
| :16#04        | B_TIME         | RW | UDINT | 0      |
| :16#05        | C_TIME         | RW | UDINT | 0      |
| :16#06        | WAIT_TIME      | RW | UINT  | 10     |
| :16#07        | TRIGGER_MODE   | RW | UINT  | 1      |

Um die aktuelle Slave-ID zum Lesen und Schreiben auszuwählen, wird das SLAVE\_ID-PDO (0x7001) verwendet. Jedes Mal, wenn dieser Wert geändert wird, werden die POS\_TABLE-Daten aktualisiert. Jede SDO-Schreiboperation auf diese Register erzeugt eine Schreibsequenz zum NLI-Motor auf der aktuellen Slave-ID (0x6001).

From:

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

Permanent link:

[https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:gtw\\_ethercat:position\\_table](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:gtw_ethercat:position_table)

Last update: **2026/09/11 13:16**

