NILAB-EtherCAT-Bus-Schnittstelle

Dieses Gateway-Gerät, hergestellt von NILAB GmbH, fungiert als EtherCAT-Slave zum Anschluss der NLi-Serie an das EtherCAT-fieldbus. Es ist für die DIN-Schienenmontage vorgesehen.

Dieser Bus-Converter kann bis zu 10 NLi-Motoren mit einer CANopen-Schnittstelle mit Profilpositionierung, 2 NLi-Motoren mit interpolierter Positionierung und 10 NLi-Motoren mit einer MODBUS-RTU-Schnittstelle verwalten.



Zwei Betriebsmodi sind programmierbar: EtherCAT zu MODBUS RTU (für NLi-Motoren ohne CANopen-Hardware) und EtherCAT zu CANopen. Drei Eingänge und drei Ausgänge als Remote-EtherCAT-I/O sind immer verfügbar.

EtherCAT-zu-CANopen-DS402-Gateway

In diesem Modus teilen die NLi-Motoren Informationen über PDI- und PDO-Mapping mit dem EtherCAT-fieldbus. Der interpolierte Positionspunkt kann über EtherCAT-PDOs an die CANopen-PDOs gesendet werden. Die Steuer- und Statuswörter der NLi-Motoren sind in mit EtherCAT synchronisierten PDOs abgebildet. Bewegung basiert auf dem DS402-Protokoll: Betriebsmodus 1 (Profilpositionierung) und 7 oder 8 (interpolierte Positionierung) sind verfügbar.

EtherCAT-zu-CANopen-Gateway

In diesem Modus teilen die NLi-Motoren Informationen über PDI- und PDO-Mapping mit dem EtherCAT-fieldbus. Die Positionstabelle für Bewegungsaufgaben ist über SDO abgebildet. Die Steuer- und Statuswörter der NLi-Motoren sind in mit EtherCAT synchronisierten PDOs abgebildet. Bewegungssynchronisation ist mit dem control word und I/Os möglich.

EtherCAT-zu-MODBUS-RTU-Gateway

In diesem Modus teilen die NLi-Motoren Informationen nur über SDO. Bewegungssynchronisation ist nur über I/O möglich.

Status-LED

Name	Beschreibung
ERR (ROT)	EtherCAT-Konfigurationsfehler - LED blinkt Kein Fehler - LED aus Unangekündigter Zustandswechsel - LED einzelner Blink Anwendungs-Watchdog-Timeout - LED doppelter Blink PDI-Watchdog-Timeout - LED aktiv
RDY (GRÜN)	EtherCAT bereit - LED aktiv PreOP-Zustand - LED blinkt INIT-Zustand - LED aus SafeOP - einzelner Blink
LNK (BLAU)	Timer-Link - LED blinkt
CAN/MOD (GRÜN)	CAN- oder MODBUS-Kommunikationslink-Aktivität - LED blinkt

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

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

Last update: **2026/09/22 17:58**