CANopen-Betriebsart

Die unterstützten Betriebsarten sind:

Betriebsarten 0x6060	Beschreibung
1	Profilpositionsmodus
6	Homing-Modus
7	Zyklisch synchroner Positionsmodus
8	Zyklisch synchroner Positionsmodus

Profilpositionsmodus

In diesem Modus wird die Bewegungsbahn intern berechnet und erzeugt. Das Standard-Bewegungsprofil ist trapezförmig.

Dies sind die Parameter:

Adresse	Parameter	Einheit
0x60C1	Positionssollwert	INT32
0x6081	Profilgeschwindigkeit	UINT32
0x6083	Profilbeschleunigung	UINT32
0x6084	Profilverzögerung	UINT32

control word bits 0x6040 - Bewegungsfunktion

Bitposition	Implementierte Funktion
2	Schnellstopp
4	Bewegung starten
6	Absolut oder relativ - (nur absolut)
8	Pause/Halt

status word-Bits - 0x6041

Bitposition	Implementierte Funktion
10	Ziel erreicht
12	Sollwert bestätigt
13	Schleppfehler

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

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

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