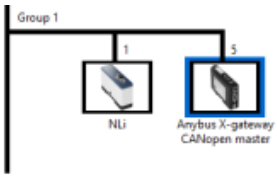
Ethernet/IP-Gateway

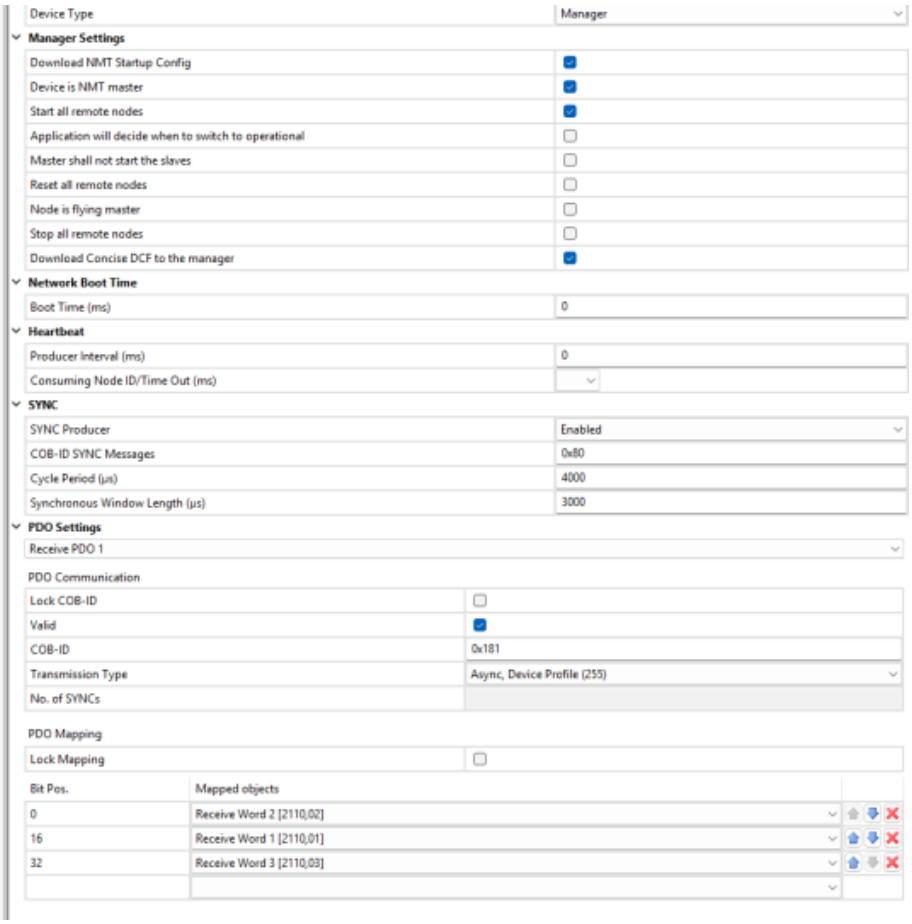
Diese Seite beschreibt das **Ethernet/IP-Gateway** zur Steuerung der integrierten Linearmotoren von einem Ethernet/IP-Master-SPS.

Um den integrierten Linearmotor mit einem Ethernet/IP-Master-SPS zu steuern, ist es möglich, eine Standard-Gateway-Lösung zu verwenden.
Der NLi-Motor muss mit der erweiterten PDO-Firmware aktualisiert werden. Bitte kontaktieren Sie NILAB für die richtige Firmware.

HMS-X-Gateway – CANopen-Master – EtherNet/IP-Adapter-Konfiguration

Startkonfigurationsdatei für 1 Achse: :integrated_drive_motors:pdo_fixed_cobids_hms.zip





Hinweise

- Das Gateway wandelt die Ethernet/IP-Master-Kommunikation in CANopen für den Motor um. - Die Motor-Firmware muss das erweiterte PDO-Mapping unterstützen; kontaktieren Sie NILAB, um die richtige Firmware zu erhalten. - Verwenden Sie die bereitgestellte Konfigurationsdatei als Ausgangspunkt für die Achseneinrichtung. - Verweisen Sie auf die CANopen-Seite für das PDO-Mapping und die Kommunikationsparameter.

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

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

Last update: **2026/09/11 15:55**