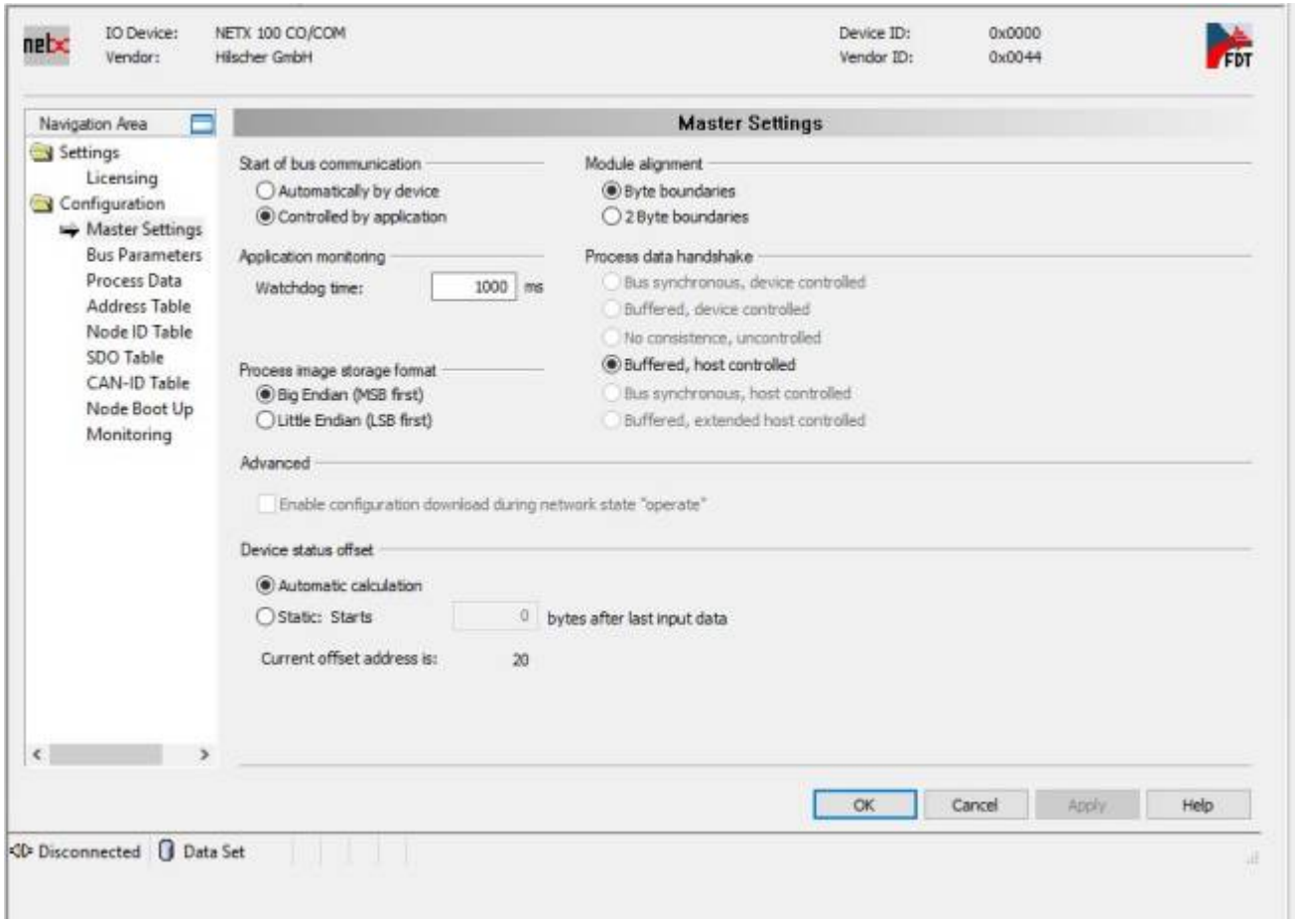
Ethernet/Powerlink-Gateway

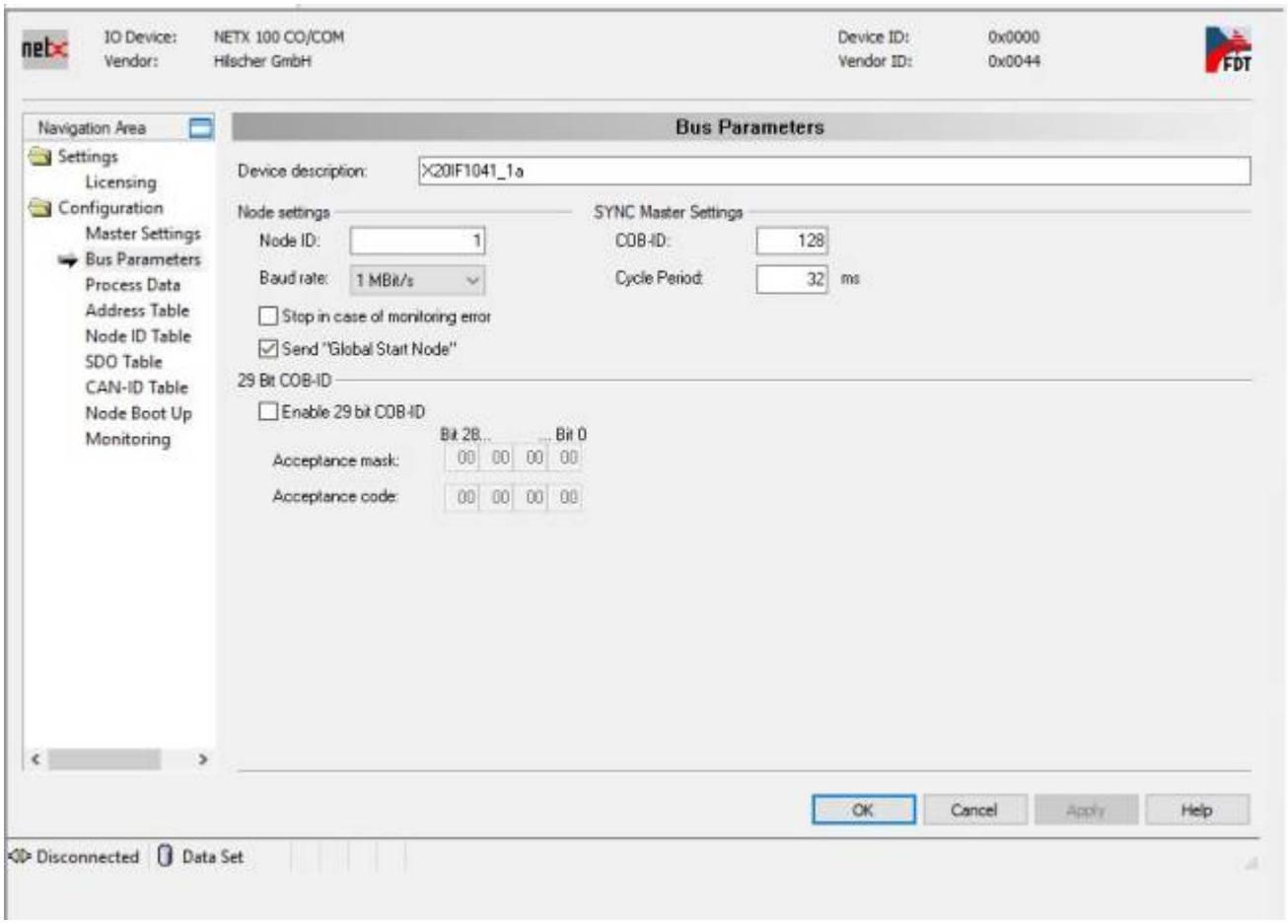
Diese Seite beschreibt das **Ethernet/Powerlink-Gateway** zur Steuerung der integrierten Linearmotoren von einem Ethernet/Powerlink-Master-SPS.

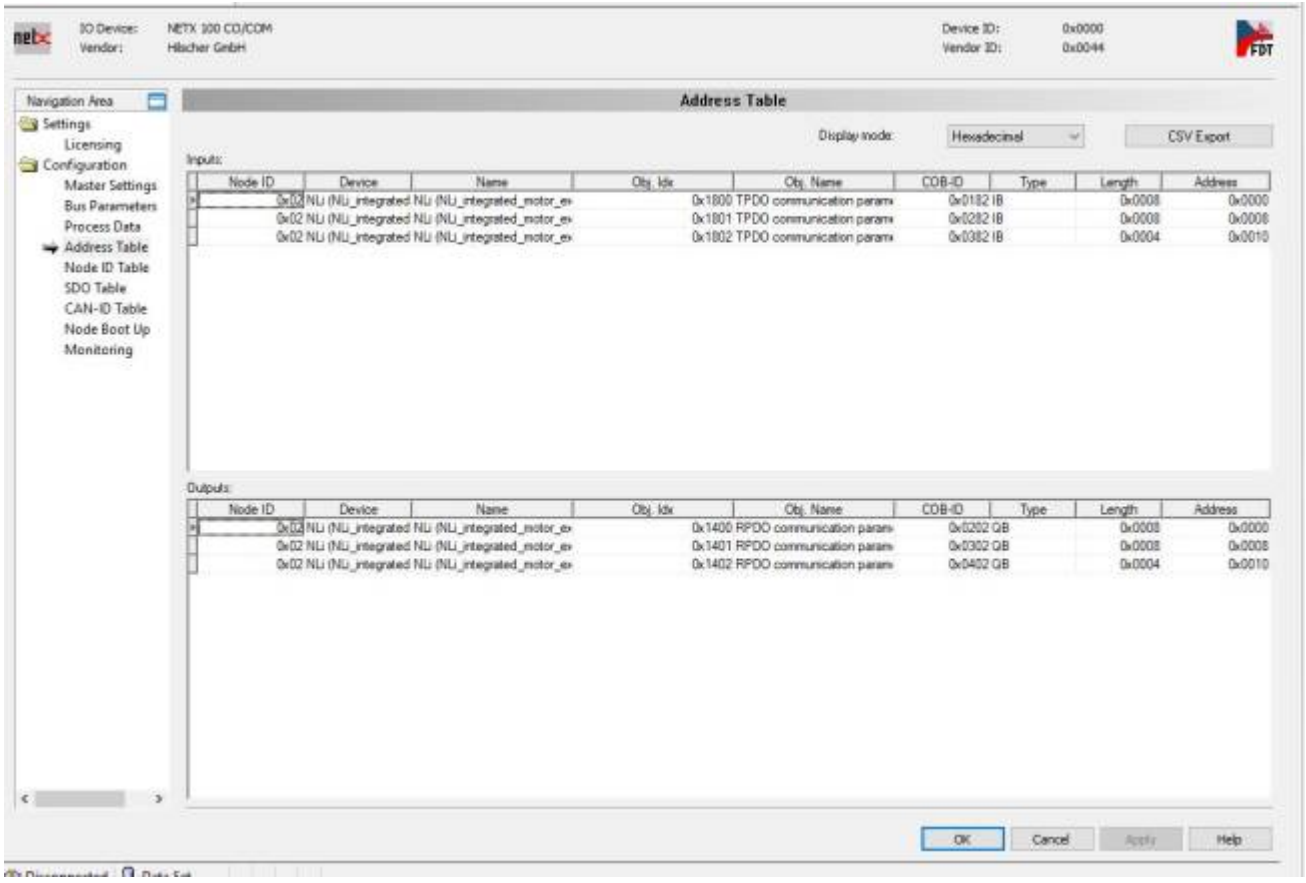
Um den integrierten Linearmotor mit einem Ethernet/Powerlink-Master-SPS zu steuern, ist es möglich, eine Standard-Gateway-Lösung zu verwenden.
Der NLi-Motor muss mit der erweiterten PDO-Firmware aktualisiert werden. Bitte kontaktieren Sie NILAB für die richtige Firmware.

Hilscher NETX 100 Ethernet/Powerlink-zu-CANopen-Gateway

Die Bilder unten zeigen das Gateway und die Konfiguration für die Integration.




IO Device: NETX 100 CO/COM
Vendor: Hilscher GmbH
Device ID: 0x0000
Vendor ID: 0x0044
Navigation Area
Settings
Licensing
Configuration
Master Settings
Bus Parameters
Process Data
Address Table
Node ID Table
SDO Table
CAN-ID Table
Node Boot Up
Monitoring
Bus Parameters
Device description: X20IF1041_1a
Node settings
Node ID: 1
Baud rate: 1 MBit/s
Stop in case of monitoring error
Send "Global Start Node"
SYNC Master Settings
COB-ID: 128
Cycle Period: 32 ms
29 Bit COB-ID
Enable 29 bit COB-ID
Bit 28... ... Bit 0
Acceptance mask: 00 00 00 00
Acceptance code: 00 00 00 00
OK
Cancel
Apply
Help
Disconnected
Data Set


IO Device: NETX 100 CO/COM
Vendor: Hilscher GmbH
Device ID: 0x0000
Vendor ID: 0x0044
Navigation Area
Settings
Licensing
Configuration
Master Settings
Bus Parameters
Process Data
Address Table
Node ID Table
SDO Table
CAN-ID Table
Node Boot Up
Monitoring
Address Table
Display mode: Hexadecimal
CSV Export
Inputs:
Node ID | Device | Name | Obj. Idx | Obj. Name | COB-ID | Type | Length | Address
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1800 TPDO communication param 0x0182 IB 0x0008 0x0000
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1801 TPDO communication param 0x0282 IB 0x0008 0x0008
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1802 TPDO communication param 0x0382 IB 0x0004 0x0010
Outputs:
Node ID | Device | Name | Obj. Idx | Obj. Name | COB-ID | Type | Length | Address
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1400 RPDO communication param 0x0202 QB 0x0008 0x0000
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1401 RPDO communication param 0x0302 QB 0x0008 0x0008
0x02 NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex 0x1402 RPDO communication param 0x0402 QB 0x0004 0x0010
OK
Cancel
Apply
Help

Hinweise

- Das Gateway wandelt die Ethernet/Powerlink-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. - Folgen Sie der oben gezeigten Gateway-Konfiguration 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:powerlink_gateway

Last update: **2026/09/11 16:52**