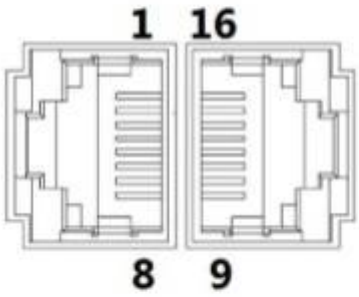
EtherCAT

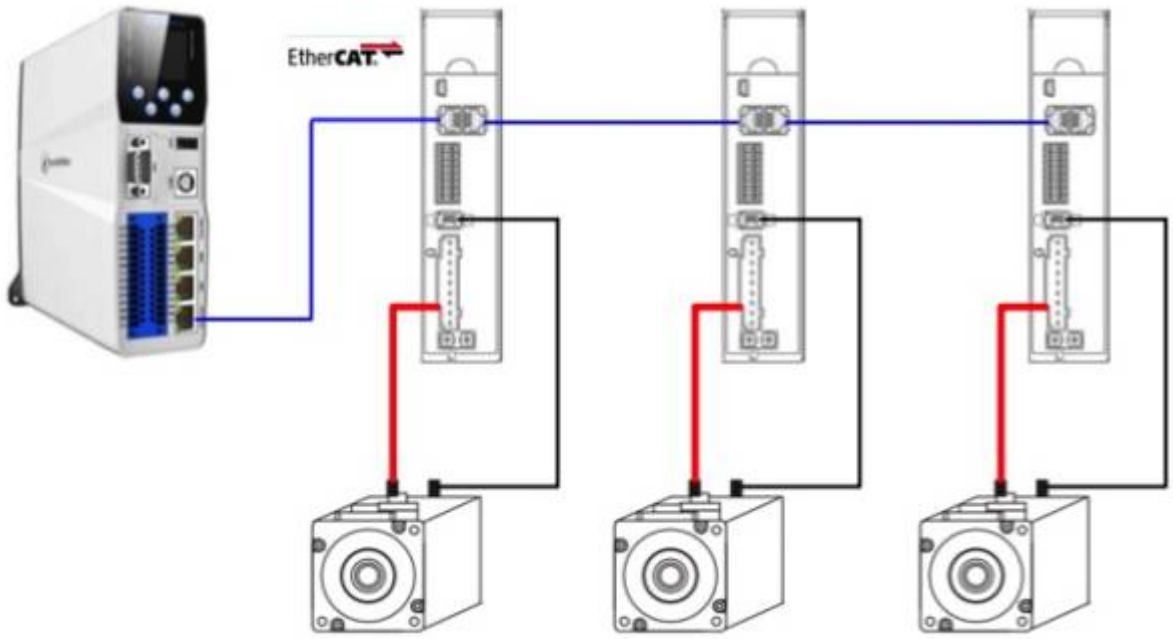
Diese Seite beschreibt die **EtherCAT**-Kommunikation der NL7-EC-Servoregler. Der Antrieb bietet zwei Kommunikationsports für das EtherCAT-Protokoll.

Port-Pinout

CN3 und CN4 sind Kommunikationsports für das EtherCAT-Protokoll. Das LAN-Kabel vom Master-Gerät wird mit CN3 (IN) verbunden, und CN4 (OUT) wird mit dem nächsten Slave-Gerät verbunden.

Port	Pin	Signal	Description
	1, 9	E_TX+	EtherCAT Data sending positive terminal
	2, 10	E_TX-	EtherCAT Data sending negative terminal
	3, 11	E_RX+	EtherCAT Data receiving positive terminal
	4, 12	--	--
	5, 13	--	--
	6, 14	E_RX-	EtherCAT Data receiving negative terminal
	7, 15	--	--
	8, 16	--	--
	Frame	PE	Shielded ground

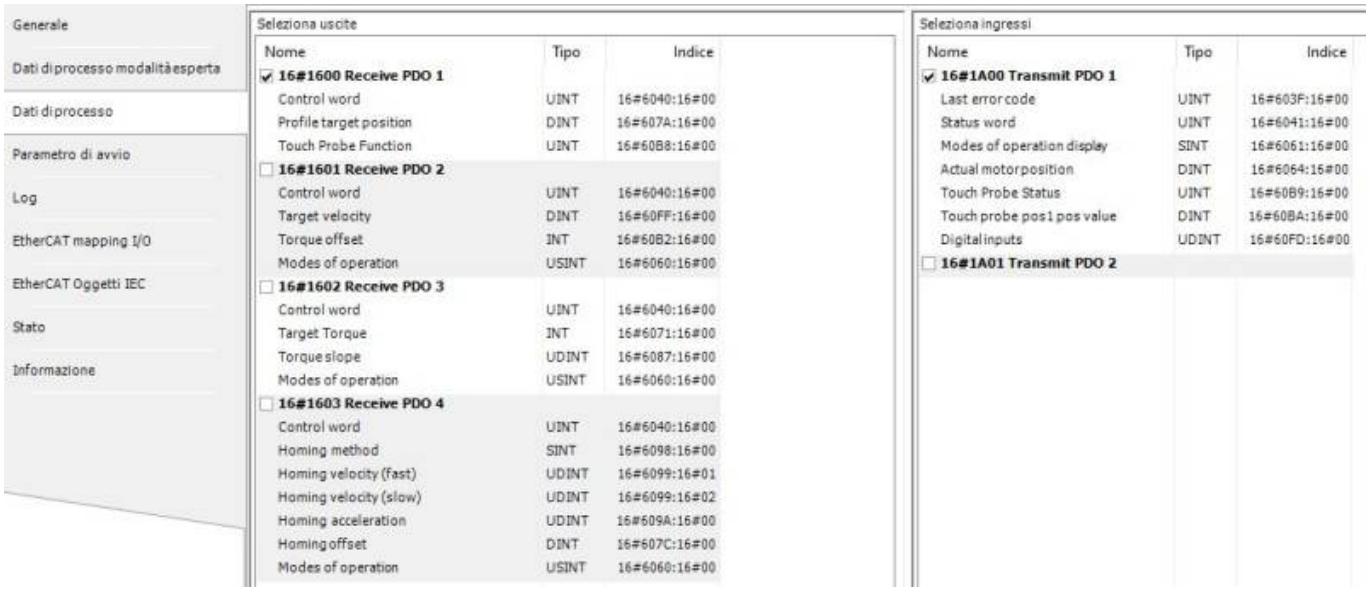
Beispiel für EtherCAT-Kommunikationskabelverbindungen zwischen Master- und Slave-Geräten



Konfigurationsdatei

XML-Datei: :nl7_servo:nl7_xml_file.zip

4 Receive-PDOs und 1 Transmit-PDO sind als Standardkonfiguration verfügbar.



Hinweise

- CN3 ist der EtherCAT-Eingang (IN) vom Master; CN4 ist der Ausgang (OUT) zum nächsten Slave. - Die XML-Datei stellt die Standard-EtherCAT-Konfiguration für den Antrieb bereit. - Die Standardkonfiguration bietet 4 Receive-PDOs und 1 Transmit-PDO. - Verweisen Sie auf die Konfigurationsdatei und die CoE-Profilseite für das PDO-Mapping.

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:nl7_servo:ethercat

Last update: **2026/09/12 14:01**