CODESYS-Integration

Diese Seite beschreibt die **CODESYS-Integration** des NLi-EtherCAT-Motors. Der Motor wird in ein CODESYS-Projekt integriert, indem das Gerätebeschreibungs- (ESI-) File und ein Beispielprojekt verwendet werden.

ESI-Datei

Die ESI-Datei beschreibt das Gerät für die CODESYS-Konfiguration. **Gerätebeschreibung xml für die Konfiguration**: :nli_eth:nli_eth_servo.zip

CODESYS-Beispielprojekt

Das Beispielprojekt zeigt, wie eine einzelne Achse eingerichtet wird. **Einachsen-Projekt:** :nli_eth:codesys-project.zip

So integrieren Sie

- Importieren Sie die ESI-Datei in das CODESYS-Geräteverzeichnis. - Fügen Sie den NLi-EtherCAT-Motor als EtherCAT-Slave zum Projekt hinzu. - Verwenden Sie das Beispielprojekt als Referenz für die Achsenkonfiguration. - Für das PDO-Mapping und die Betriebsart verweisen Sie auf die Seite CANopen over EtherCAT.

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

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

Last update: **2026/09/11 20:06**