CANopen over EtherCAT

Diese Seite beschreibt das **CANopen over EtherCAT (CoE)**-Profil des NLi-EtherCAT-Motors. Der Motor verwendet das DS402-Profil über EtherCAT, das die Standard-Betriebsarten und die PDO/SDO-Kommunikation bereitstellt.

Betriebsart: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_modes

Standard-PDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:can_open_pdo

Standard-SDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_sdo

Fehlercodes: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_error

So verwenden Sie das CoE-Profil

- Die **Betriebsart** definiert das Bewegungsverhalten (Profilposition, Geschwindigkeit, Drehmoment usw.). - Die **PDOs** werden für den zyklischen Datenaustausch (Befehle und Status) verwendet; die **SDOs** für den Parameterzugriff. - Die **Fehlercodes** werden vom Antrieb gelesen und für die Diagnose verwendet. - Verweisen Sie auf die verlinkten Seiten für die detaillierten Objektdefinitionen und das Mapping.

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

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

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