

# 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](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](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](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](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](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:nli_eth:coe_profile)

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

