CANopen PDO

La modalità operativa è mappata all'indice 0x6060 subindice 0 con dimensione di 1 byte.
Ad esempio: Profilo posizione è 1, Profilo velocità è 3, Profilo coppia è 4.

La Control Word è mappata all'indice 0x6040 subindice 0 con dimensione di 2 byte.
La Status Word è mappata all'indice 0x6041 subindice 0 con dimensione di 2 byte.

Registro STATUS WORD

Numero bit	Descrizione	Modalità operativa
11	STATUSWORD_INTERNAL_LIMIT_ACTIVE	
12	STATUSWORD_IP_MODE_ACTIVE	Posizionamento interpolato
12	STATUSWORD_SPEED	Profilo velocità
13	STATUSWORD_MAX_SLIPPAGE_ERR	Profilo velocità
12	STATUSWORD_HOMING_ATTAINED	Homing
13	STATUSWORD_HOMING_ERROR	Homing
12	STATUSWORD_SETPOINT_ACK	Posizionamento a profilo
13	STATUSWORD_FOLLOWING_ERROR	Posizionamento a profilo

Registro CONTROL WORD

Numero bit	Descrizione	Modalità operativa
0	CTRLWORD_BIT_SWITCH_ON	
1	CTRLWORD_BIT_EN_VOLATGE	
2	CTRLWORD_BIT_QUICK_STOP	
3	CTRLWORD_BIT_EN_OPERATION	
4	CTRLWORD_HOME_START	Homing
4	CTRLWORD_ENABLE_IP_MODE	Posizionamento interpolato
4	CTRLWORD_NEW_SETPOINT	Posizionamento a profilo
5	CTRLWORD_CHANGE_SET_NOW	Posizionamento a profilo
6	CTRLWORD_ABS_REL_POSITION	Posizionamento a profilo
7	CTRLWORD_BIT_FAULT_RESET	
8	CTRLWORD_BIT_HALT	

Abilitare il drive

Dalla specifica, quando disabilitato, devi passare a SWITCH ON.
DISABLED a READY TO SWITCH ON, poi a SWITCHED ON e infine OPERATION ENABLED.

Fai questo attraverso il control word, dove imposti il bit 1 e il bit 2 con bit 0 e bit 3 azzerati (0x06 READY TO SWITCH ON), poi imposti il bit 0, bit 1 e bit 2 (0x07 READY TO SWITCH ON) e infine tutti i bit 0, 1, 2, 3 impostati (0x0F OPERATION ENABLED).

File EDS (CANopen)

File EDS:
https://www.nilab.at/download/mbd-tbs1-eds-file/?wpdmdl=2134&refresh=637351b05ed9d1668501936

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:epulse50_dc_servodrive:canopen_pdo

Last update: **2026/09/13 18:27**