Integrazione CODESYS

Questa pagina descrive l'**integrazione CODESYS** del motore GDi-EtherCAT. Il motore viene integrato in un progetto CODESYS utilizzando il file di descrizione dispositivo (ESI) e un progetto di esempio.

File ESI

Il file ESI descrive il dispositivo per la configurazione CODESYS. **XML di descrizione dispositivo per la configurazione**: :nli_eth:nli_eth_servo.zip

Progetto di esempio CODESYS

Il progetto di esempio mostra come impostare un singolo asse. **Progetto a singolo asse:** :nli_eth:codesys-project.zip

Come integrare

- Importa il file ESI nel repository dispositivi CODESYS. - Aggiungi il motore GDi-EtherCAT come slave EtherCAT al progetto. - Usa il progetto di esempio come riferimento per la configurazione dell'asse. - Per il mapping PDO e la modalità operativa, fai riferimento alla pagina CANopen over EtherCAT.

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

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

Last update: **2026/09/11 09:55**