CANopen over EtherCAT

Questa pagina descrive il profilo **CANopen over EtherCAT (CoE)** del motore GDi-EtherCAT. Il motore utilizza il profilo DS402 su EtherCAT, che fornisce le modalità operative standard e la comunicazione PDO/SDO.

Modalità operativa:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_modes|

PDO standard: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:can_open_pdo|

SDO standard: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_sdo|

Codici errore: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_error|

Come usare il profilo CoE

- La **modalità operativa** definisce il comportamento di movimento (posizione a profilo, velocità, coppia, ecc.). - I **PDO** sono usati per lo scambio dati ciclico (comandi e stato); gli **SDO** sono usati per l'accesso ai parametri. - I **codici errore** vengono letti dall'azionamento e usati per la diagnostica. - Per le definizioni dettagliate degli oggetti e il mapping, fai riferimento alle pagine collegate.

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

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

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