Stato comandi interfaccia bus

Parola di comando

Il command word può essere scritto all'interfaccia bus tramite PDO: GTW_CONTROL_WORD (0x1600) via EtherCAT oppure tramite il bus MODBUS RTU (in questo caso il modo del Bus Converter deve essere impostato a 0 ⇒ EtherCAT a CAN).
Usando il bus MODBUS RTU il registro per scrivere il command word è 0xFF (255d). L'ID del nodo del Bus Converter è per impostazione predefinita 0x80 (128d)

Valore registro	Stato	Descrizione
0x00	In esecuzione	Funzionamento ciclico
0x01	Commit	Aggiorna i dati sullo slave con conferma
0x02	Reset	Reset dell'interfaccia bus
0x06	Salva in Flash	Salva la configurazione corrente nella Flash interna
0x09	Riavvio	Riavvio dell'interfaccia bus
0x05	Carica da Flash	Carica la configurazione dalla Flash interna

Parola di stato

Lo status word può essere letto dall'interfaccia bus tramite PDI: STATUS (0x1A00)
Lo status word può essere letto (quando il modo del Bus Converter è impostato a 0 ⇒ EtherCAT a CAN) dal registro 0xFE (254d) usando MODBUS RTU.

Valore registro	Stato	Descrizione
0x00	In esecuzione	Funzionamento ciclico
0x03	Allarme Can	Timeout comunicazione CAN
0x04	Allarme Modbus	Timeout comunicazione Modbus
0x08	Guasto Flash	Guasto Flash quando si tenta di scrivere dati

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

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

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