Configurazione dell'interfaccia bus

Comunicazione bus

La configurazione dell'interfaccia bus avviene tramite SDO: GATEWAY_CONF (0x8000)

Registro	Nome	Descrizione
0x8000 Sub indice 1	N_SLAVE	Numero di slave attivi
0x8000 Sub indice 2	SYNC_TIME_CAN	Tempo di sincronizzazione della trasmissione CAN agli slave
0x8000 Sub indice 3	SYNC_TIME_CAN_PDO	Tempo di sincronizzazione della trasmissione PDO agli slave
0x8000 Sub indice 4	SYNC_TIME_MODBUS	Tempo di sincronizzazione della trasmissione Modbus RTU agli slave
0x8000 Sub indice 5	CAN_TIMEOUT	Timeout CANopen
0x8000 Sub indice 6	MODBUS_TIMEOUT	Timeout Modbus RTU
0x8000 Sub indice 7	GATEWAY_MODE	0 ⇒ EtherCAT a CAN (1 Mbit/s) 1 ⇒ EtherCAT a MODBUS
0x8000 Sub indice 8	GATEWAY_FW_VERSION	Versione firmware sul dispositivo

Nota che la velocità del bus CANopen può essere modificata usando la comunicazione MODBUS RTU, scrivendo sul registro 0xEF (254d).

Configurazione slave PDO

Il mapping PDO può essere configurato tramite SDO: Slave_PDO_Mapping (0x800B)

Registro	Nome	Descrizione
0x800B Sub indice 1	PDO1_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDO1 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 2	PDO1_Lunghezza	Dimensione oggetto PDO1 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 3	PDO2_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDO2 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 4	PDO2_Lunghezza	Dimensione oggetto PDO2 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 5	PDO3_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDO3 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 6	PDO3_Lunghezza	Dimensione oggetto PDO3 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 7	PDO4_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDO4 CANopen sugli slave
0x800B Sub indice 8	PDO4_Lunghezza	Lunghezza oggetto PDO4 CANopen sugli slave

Configurazione slave PDI

Il mapping PDI può essere configurato tramite SDO: Slave_PDI_Mapping (0x800C)

Registro	Nome	Descrizione
0x800C Sub indice 1	PDI1_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDI1 CANopen sugli slave

0x800C Sub indice 2	PDI1_Lunghezza	Dimensione oggetto PDI1 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 3	PDI2_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDI2 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 4	PDI2_Lunghezza	Dimensione oggetto PDI2 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 5	PDI3_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDI3 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 6	PDI3_Lunghezza	Dimensione oggetto PDI3 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 7	PDI4_Indirizzo	Indirizzo oggetto PDI4 CANopen sugli slave
0x800C Sub indice 8	PDI4_Lunghezza	Lunghezza oggetto PDI4 CANopen sugli slave

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

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

Last update: **2026/09/11 13:16**