Gateway EtherCAT a MODBUS RTU

Per comunicare con la memoria interna del motore integrato NLi, è disponibile un mapping SDO sul Bus Converter. Questo tipo di comunicazione è disponibile quando il modo del Bus Converter è impostato a 1 ⇒ EtherCAT a MODBUS RTU.

Indirizzo	Nome	Descrizione
0x800D Sub indice 1	SLAVE_MODBUS_STATUS_WORD	Parola di stato MODBUS RTU corrente relativa all'ID slave corrente Valori possibili: 0 → Stato Init 1 → Pronto 3 → Homing automatico 5 → Run 6 → Guasto I2T 13 → Guasto encoder SIN/COS 14 → Guasto sovratemperatura 15 → Guasto sovracorrente stadio di potenza 16 → Guasto sovrarange DC Link
0x800D Sub indice 2	SLAVE_MODBUS_CONTROL_WORD	Parola di comando MODBUS RTU corrente relativa all'ID slave corrente Valori possibili: 0 → Nessun comando 1 → Avvia homing 3 → Abilita azionamento 6 → Disabilita azionamento 10 → Avvia movimento 11 → Ferma movimento 12 → Reset azionamento
0x800D Sub indice 3	SLAVE_MODBUS_ADDRESS	Indirizzo MODBUS RTU corrente usato per lettura o scrittura
0x800D Sub indice 4	SLAVE_MODBUS_DATA	Dati MODBUS RTU correnti letti o da scrivere
0x800D Sub indice 5	SLAVE_MODBUS_FUNC_CODE	Codice funzione MODBUS RTU (3 ⇒ Lettura, 6 ⇒ Scrittura)
0x800D Sub indice 6	SLAVE_MODBUS_CURRENT_POSITION	Posizione asse corrente usando MODBUS RTU

Progetto di esempio CODESYS con PLC FCT640: :gtw_ethercat:gtw_eth_slave_modbus.zip

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

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

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