

# Interfaccia bus EtherCAT NILAB



Questo dispositivo gateway, prodotto da NILAB GmbH, agisce come slave EtherCAT per collegare la serie NLi al fieldbus EtherCAT. È previsto per il montaggio su guida DIN.

Questo bus converter può gestire fino a 10 motori NLi con interfaccia CANopen con posizionamento a profilo, 2 motori NLi con posizionamento interpolato e 10 motori NLi con interfaccia MODBUS RTU.



Due modalità operative sono programmabili: EtherCAT a MODBUS RTU (per motori NLi senza hardware CANopen) ed EtherCAT a CANopen. Tre ingressi e tre uscite come I/O EtherCAT remote sono sempre disponibili.

## Gateway EtherCAT a CANopen DS402

In questa modalità, i motori NLI condividono informazioni tramite mapping PDI e PDO con il fieldbus EtherCAT. Il punto di posizione interpolata può essere inviato tramite PDO EtherCAT ai PDO CANopen. I control words e status word dei motori NLI sono mappati in PDO sincronizzati con EtherCAT. Il movimento si basa sul protocollo DS402: la modalità operativa 1 (posizionamento a profilo), e 7 o 8 (posizionamento interpolato) sono disponibili.

## Gateway EtherCAT a CANopen

In questa modalità, i motori NLI condividono informazioni tramite mapping PDI e PDO con il fieldbus EtherCAT. La tabella di posizione per i compiti di movimento è mappata tramite SDO. I control words e status word dei motori NLI sono mappati in PDO sincronizzati con EtherCAT. La sincronizzazione del movimento è possibile usando il control word e gli I/O.

## Gateway EtherCAT a MODBUS RTU

In questa modalità, i motori NLI condividono informazioni solo tramite SDO. La sincronizzazione del movimento è possibile solo tramite I/O.

## LED di stato

| Nome               | Descrizione                                                                                                                                                                                                                     |
|--------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ERR<br>(ROSSO)     | Errore di configurazione EtherCAT - LED lampeggiante<br>Nessun errore - LED spento<br>Cambio di stato non richiesto - LED singolo flash<br>Timeout watchdog applicativo - LED doppio flash<br>Timeout watchdog PDI - LED attivo |
| RDY<br>(VERDE)     | EtherCAT pronto - LED attivo<br>Stato PreOP - LED lampeggiante<br>Stato INIT - LED spento<br>SafeOP - singolo flash                                                                                                             |
| LNK<br>(BLU)       | Timer Link - LED lampeggiante                                                                                                                                                                                                   |
| CAN/MOD<br>(VERDE) | Attività del link di comunicazione CAN o MODBUS - LED lampeggiante                                                                                                                                                              |

From:

<https://www.nilab.at/dokuwiki/> - NiLAB GmbH  
Knowledgebase

Permanent link:

[https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:gtw\\_ethercat:start](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:gtw_ethercat:start)

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



