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 (ROSSO)	Errore di configurazione EtherCAT - LED lampeggiante Nessun errore - LED spento Cambio di stato non richiesto - LED singolo flash Timeout watchdog applicativo - LED doppio flash Timeout watchdog PDI - LED attivo
RDY (VERDE)	EtherCAT pronto - LED attivo Stato PreOP - LED lampeggiante Stato INIT - LED spento SafeOP - singolo flash
LNK (BLU)	Timer Link - LED lampeggiante
CAN/MOD (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

Last update: **2026/09/22 17:58**