Modalità operative CANopen

Le modalità operative supportate sono:

Modalità operative 0x6060	Descrizione
1	Modalità posizione a profilo
6	Modalità homing
7	Modalità posizione sincrona ciclica
8	Modalità posizione sincrona ciclica

Modalità posizione a profilo

In questa modalità, la traiettoria di movimento è calcolata e generata internamente. Il profilo di movimento standard è di tipo trapezoidale.

Questi sono i parametri:

Indirizzo	Parametro	Unità
0x60C1	Setpoint di posizione	INT32
0x6081	Velocità a profilo	UINT32
0x6083	Accelerazione a profilo	UINT32
0x6084	Decelerazione a profilo	UINT32

Bit del control word 0x6040 - funzione di movimento

Posizione bit	Funzione implementata
2	Quick stop
4	Avvia il movimento
6	Assoluto o relativo - (solo assoluto)
8	Pausa/halt

Bit dello status word - 0x6041

Posizione bit	Funzione implementata
10	Target raggiunto
12	Setpoint confermato
13	Errore di inseguimento

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

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

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