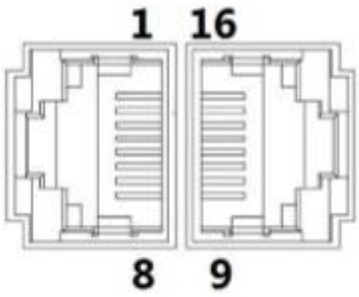
EtherCAT

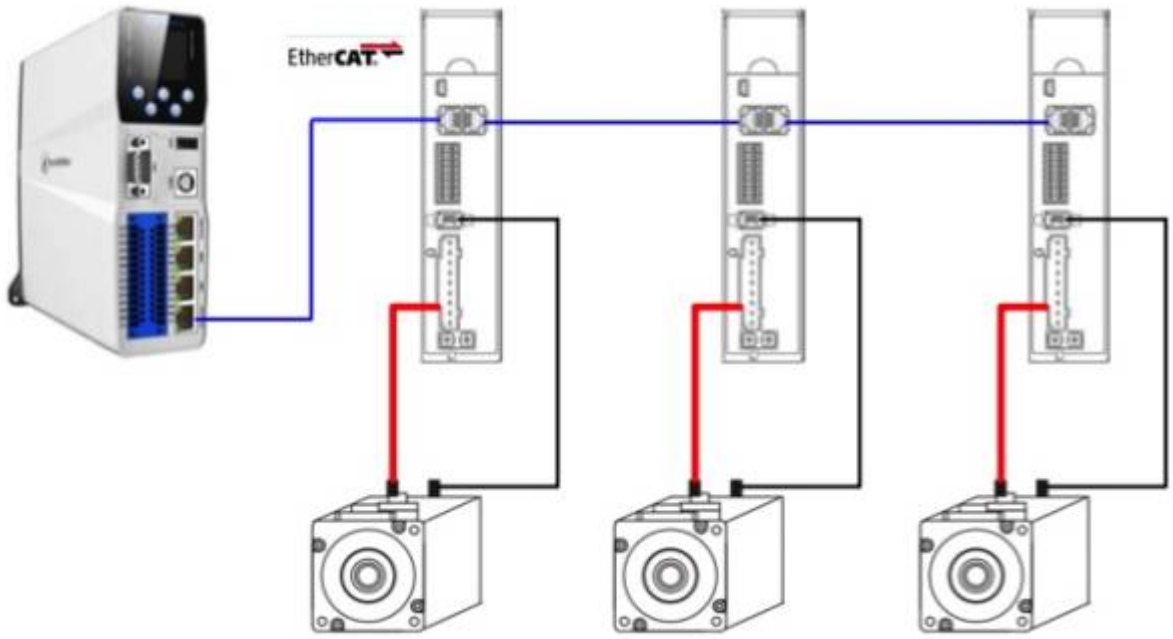
Questa pagina descrive la comunicazione **EtherCAT** dei servo azionamento NL7-EC. Il drive fornisce due porte di comunicazione per il protocollo EtherCAT.

Pinout porta

CN3 e CN4 sono porte di comunicazione per il protocollo EtherCAT. Il cavo LAN dal dispositivo master sarà collegato a CN3 (IN) e CN4 (OUT) sarà collegato al successivo dispositivo slave.

Port	Pin	Signal	Description
	1, 9	E_TX+	EtherCAT Data sending positive terminal
	2, 10	E_TX-	EtherCAT Data sending negative terminal
	3, 11	E_RX+	EtherCAT Data receiving positive terminal
	4, 12	--	--
	5, 13	--	--
	6, 14	E_RX-	EtherCAT Data receiving negative terminal
	7, 15	--	--
	8, 16	--	--
	Frame	PE	Shielded ground

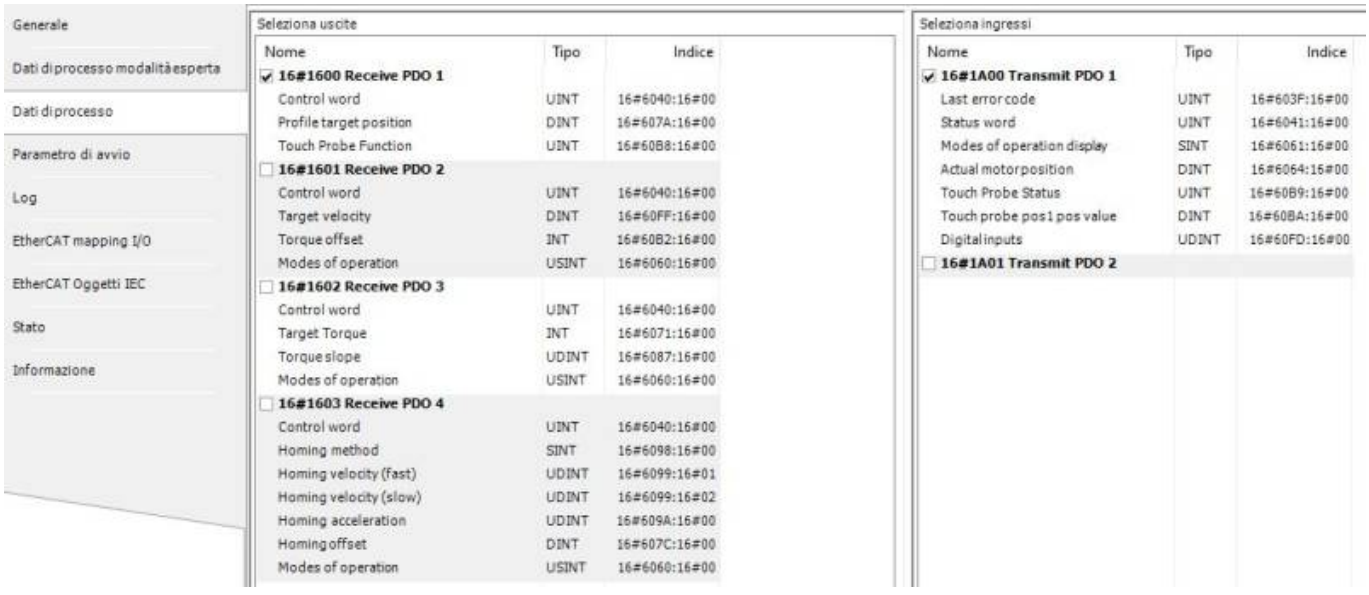
Esempio di collegamenti del cavo di comunicazione EtherCAT tra dispositivi master e slave



File di configurazione

File XML: :nl7_servo:nl7_xml_file.zip

4 Receive PDO e 1 Transmit PDO sono disponibili come configurazione standard.



Note

- CN3 è l'ingresso EtherCAT (IN) dal master; CN4 è l'uscita (OUT) verso il successivo slave. - Il file XML fornisce la configurazione EtherCAT standard per il drive. - La configurazione predefinita offre 4 Receive PDO e 1 Transmit PDO. - Fai riferimento al file di configurazione e alla pagina del profilo CoE per il mapping PDO.

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:nl7_servo:ethercat

Last update: **2026/09/12 13:16**