

# CANopen over EtherCAT

Questa pagina descrive il profilo **CANopen over EtherCAT (CoE)** del motore NLi-EtherCAT. Il motore usa il profilo DS402 over EtherCAT, che fornisce le modalità operative standard e la comunicazione PDO/SDO.

Modalità operativa:

[https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated\\_drive\\_motors:canopen\\_modes](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_modes)

PDO standard: [https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated\\_drive\\_motors:can\\_open\\_pdo](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:can_open_pdo)

SDO standard: [https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated\\_drive\\_motors:canopen\\_sdo](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_sdo)

Codici di errore: [https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated\\_drive\\_motors:canopen\\_error](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_error)

## Come usare il profilo CoE

- La **modalità operativa** definisce il comportamento di movimento (posizione a profilo, velocità, coppia, ecc.). - I **PDO** sono usati per lo scambio dati ciclico (comandi e stato); gli **SDO** per l'accesso ai parametri. - I **codici di errore** sono letti dal drive e usati per la diagnostica. - Fai riferimento alle pagine collegate per le definizioni dettagliate degli oggetti e il mapping.

From:

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

Permanent link:

[https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:nli\\_eth:coe\\_profile](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:nli_eth:coe_profile)

Last update: **2026/09/11 20:06**

