# 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

PDO standard: 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

Codici di errore: 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**

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