

CANopen over EtherCAT

Diese Seite beschreibt das **CANopen-over-EtherCAT (CoE)**-Profil des GDi-EtherCAT-Motors. Der Motor verwendet das DS402-Profil über EtherCAT, das die Standardbetriebsmodi und die PDO/SDO-Kommunikation bereitstellt.

Betriebsmodus: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_modes

Standard-PDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:can_open_pdo

Standard-SDOs: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_sdo

Fehlercodes: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:canopen_error

So wird das CoE-Profil verwendet

- Der **Betriebsmodus** definiert das Bewegungsverhalten (Profilposition, Geschwindigkeit, Drehmoment usw.). - Die **PDOs** werden für den zyklischen Datenaustausch verwendet (Befehle und Status); die **SDOs** dienen dem Parameterzugriff. - Die **Fehlercodes** werden vom Antrieb gelesen und für die Diagnose verwendet. - Für die detaillierten Objektdefinitionen und das Mapping verweisen Sie auf die verlinkten Seiten.

From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:gdi_ethercat:coe

Last update: **2026/09/11 09:55**

