

Ethernet/IP-Gateway



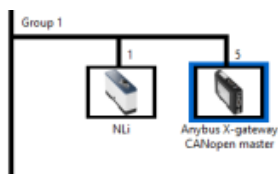
Diese Seite beschreibt das **Ethernet/IP-Gateway** zur Steuerung der integrierten Linearmotoren von einem Ethernet/IP-Master-SPS.

Um den integrierten Linearmotor mit einem Ethernet/IP-Master-SPS zu steuern, ist es möglich, eine Standard-Gateway-Lösung zu verwenden.

Der NLi-Motor muss mit der erweiterten PDO-Firmware aktualisiert werden. Bitte kontaktieren Sie NILAB für die richtige Firmware.

HMS-X-Gateway - CANopen-Master - EtherNet/IP-Adapter-Konfiguration

Startkonfigurationsdatei für 1 Achse: [:integrated_drive_motors:pdo_fixed_cobids_hms.zip](#)



Device Type		Manager
Manager Settings		
Download NMT Startup Config		☒
Device is NMT master		☒
Start all remote nodes		☒
Application will decide when to switch to operational		☐
Master shall not start the slaves		☐
Reset all remote nodes		☐
Node is flying master		☐
Stop all remote nodes		☐
Download Concise DCF to the manager		☒
Network Boot Time		
Boot Time (ms)		0
Heartbeat		
Producer interval (ms)		0
Consuming Node ID/Time Out (ms)		
SYNC		
SYNC Producer		Enabled
COB-ID SYNC Messages		0x80
Cycle Period (µs)		4000
Synchronous Window Length (µs)		3000
PDO Settings		
Receive PDO 1		
PDO Communication		
Lock COB-ID		☐
Valid		☒
COB-ID		0x181
Transmission Type		Async, Device Profile (255)
No. of SYNCs		
PDO Mapping		
Lock Mapping ☐		
Bit Pos.	Mapped objects	
0	Receive Word 2 [2110,02]	
16	Receive Word 1 [2110,01]	
32	Receive Word 3 [2110,03]	

Hinweise

- Das Gateway wandelt die Ethernet/IP-Master-Kommunikation in CANopen für den Motor um. - Die Motor-Firmware muss das erweiterte PDO-Mapping unterstützen; kontaktieren Sie NILAB, um die richtige Firmware zu erhalten. - Verwenden Sie die bereitgestellte Konfigurationsdatei als Ausgangspunkt für die Achseneinrichtung. - Verweisen Sie auf die CANopen-Seite für das PDO-Mapping und die Kommunikationsparameter.

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

Permanent link:
https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:ethrnet_ip_gateway

Last update: **2026/09/11 15:55**

