

Ethernet/Powerlink-Gateway



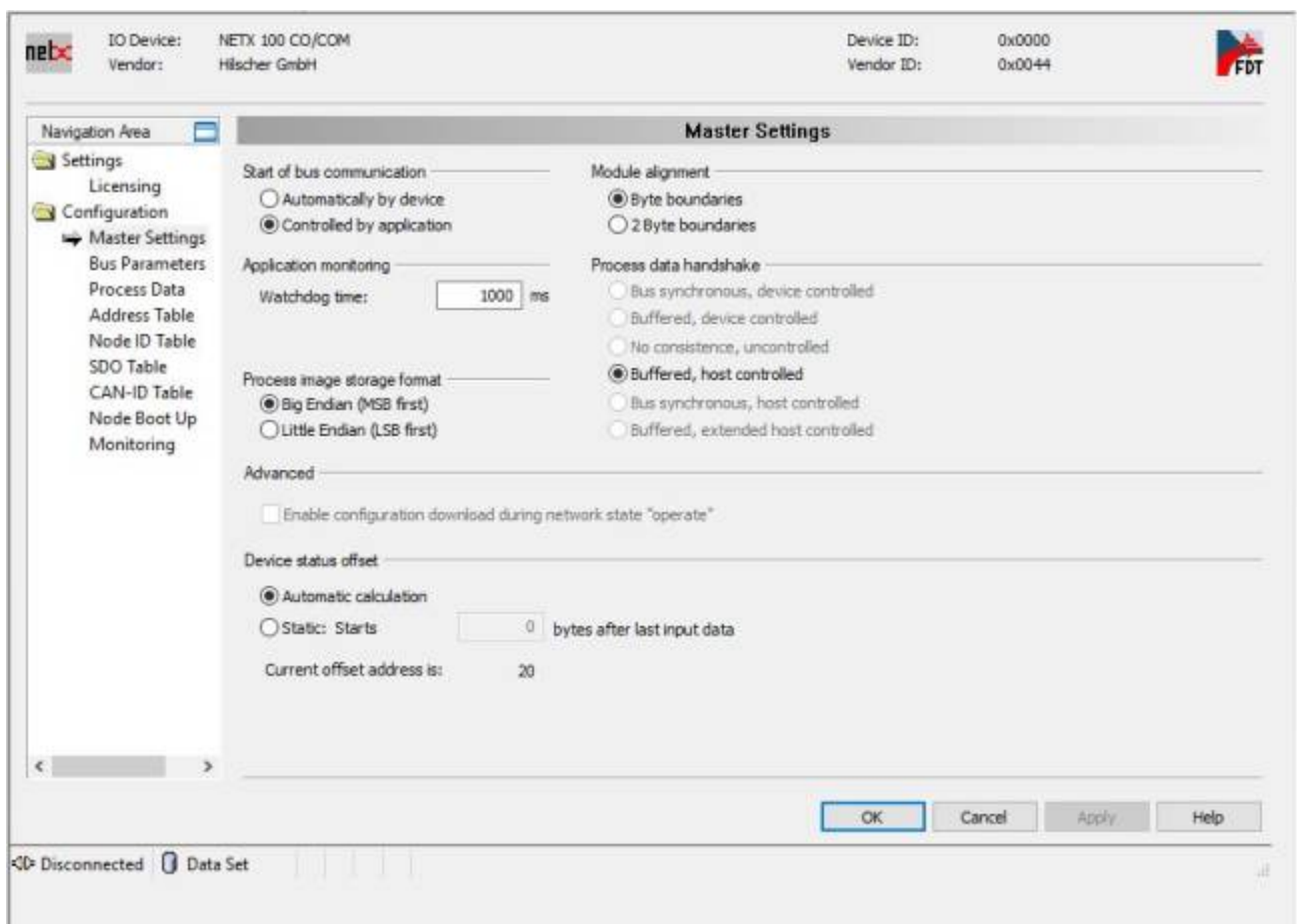
Diese Seite beschreibt das **Ethernet/Powerlink-Gateway** zur Steuerung der integrierten Linearmotoren von einem Ethernet/Powerlink-Master-SPS.

Um den integrierten Linearmotor mit einem Ethernet/Powerlink-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.

Hilscher NETX 100 Ethernet/Powerlink-zu-CANopen-Gateway

Die Bilder unten zeigen das Gateway und die Konfiguration für die Integration.



net

IO Device: NETX 100 CO/COM
Vendor: Hilscher GmbH

Device ID: 0x0000
Vendor ID: 0x0044

FDT

Navigation Area

Settings

Licensing

Configuration

Master Settings

Bus Parameters

Process Data

Address Table

Node ID Table

SDO Table

CAN-ID Table

Node Boot Up

Monitoring

Bus Parameters

Device description: X20IF1041_1a

Node settings

Node ID: 1

Baud rate: 1 MBit/s

☐ Stop in case of monitoring error

☒ Send "Global Start Node"

29 Bit COB-ID

☐ Enable 29 bit COB-ID

Bit 28... Bit 0

Acceptance mask: 00 00 00 00

Acceptance code: 00 00 00 00

SYNC Master Settings

COB-ID: 128

Cycle Period: 32 ms

OK

Cancel

Apply

Help

Disconnected

Data Set

net

IO Device: NETX 100 CO/COM
Vendor: Hilscher GmbH

Device ID: 0x0000
Vendor ID: 0x0044

FDT

Navigation Area

Settings

Licensing

Configuration

Master Settings

Bus Parameters

Process Data

Address Table

Node ID Table

SDO Table

CAN-ID Table

Node Boot Up

Monitoring

Address Table

Display mode: Hexadecimal

CSV Export

Inputs:

Node ID	Device	Name	Obj. Idx	Obj. Name	COB-ID	Type	Length	Address
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1800 TPDO communication param	0x0182	IB	0x0008	0x0000	0x0000	
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1801 TPDO communication param	0x0282	IB	0x0008	0x0008	0x0008	
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1802 TPDO communication param	0x0382	IB	0x0004	0x0010	0x0010	

Outputs:

Node ID	Device	Name	Obj. Idx	Obj. Name	COB-ID	Type	Length	Address
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1400 RPDO communication param	0x0202	QB	0x0008	0x0000	0x0000	
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1401 RPDO communication param	0x0302	QB	0x0008	0x0008	0x0008	
0x02	NU (NU_integrated NU (NU_integrated_motor_ex	0x1402 RPDO communication param	0x0402	QB	0x0004	0x0010	0x0010	

Hinweise

- Das Gateway wandelt die Ethernet/Powerlink-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. - Folgen Sie der oben gezeigten Gateway-Konfiguration 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:powerlink_gateway

Last update: **2026/09/11 16:52**

