

Gateway Ethernet/IP



Questa pagina descrive il **gateway Ethernet/IP** per controllare i motori lineari integrati da un PLC master Ethernet/IP.

Per controllare il motore lineare integrato con un PLC master Ethernet/IP, è possibile usare una soluzione gateway standard.

Il motore NLi deve essere aggiornato con il Firmware PDO esteso. Contatta NILAB per il firmware corretto.

Configurazione HMS X-gateway - CANopen Master - EtherNet/IP Adapter

File di configurazione iniziale per 1 asse: [: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]

Note

- Il gateway converte la comunicazione master Ethernet/IP in CANopen per il motore. - Il firmware del motore deve supportare il mapping PDO esteso; contatta NILAB per ottenere il firmware corretto. - Usa il file di configurazione fornito come punto di partenza per la configurazione dell'asse. - Fai riferimento alla pagina CANopen per il mapping PDO e i parametri di comunicazione.

From:

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

Knowledgebase

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:integrated_drive_motors:ethrnet_ip_gateway

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

