

EtherCAT: Beispielcode für Antriebe

Der EtherCAT-Beispielcode für Slavegeräte umfasst jetzt auch das CANopen-Antriebsprofil gemäß der ETG-Implementierungsrichtlinie. EtherCAT zu unterstützen wird damit für Antriebshersteller noch einfacher. Zusammen mit der Integration der Antriebsparameter ins Konformitäts-Testtool führt die gemeinsame Code-Basis zudem zu einheitlicheren Schnittstellen und damit zu schnellerer Inbetriebnahme.

Die EtherCAT-Spezifikationen umfassen neben dem “Wie” der Kommunikation auch das “Was”: In Geräteprofilen sind die Gerätefunktionalität und deren Parameter sowie die Inhalte und Formatierung der Prozessdaten festgelegt. Die von EtherCAT genutzten Antriebsprofile sind in IEC 61800-7 normiert: Teil 201 des Standards beschreibt das CANopen-Geräteprofil CiA402, während das Sercos-Antriebsprofil in Teil 204 spezifiziert ist.

Die Implementierungsrichtlinie der EtherCAT Technology Group für CiA402 wählt aus der Vielzahl der Antriebs-Betriebsarten diejenigen für zyklisch synchrone Kommunikation aus: Diese zeichnen sich nicht nur durch besonders gute Performance, sondern auch durch die geringe Parameterzahl und damit besonders einfache Schnittstelle aus.

Diese Betriebsarten werden schon länger vom EtherCAT-Konformitäts-Testtool überprüft. Neu ist deren Implementierung im Beispielcode für Slavegeräte, der zum Lieferumfang der EtherCAT-Slave-Evaluierungskits gehört. Bisher wurden von Beckhoff bereits über 700 solcher Kits ausgeliefert – die Kunden erhalten den erweiterten Code als kostenloses Update.

Rainer Hoffmann, im ETG-Team für die Betreuung des Codes zuständig: „Auch wenn wir den Slave Sample Code nicht als offizielle Referenz betrachten, so hat er aufgrund der großen Verbreitung doch de facto einen solchen Status bekommen. Sehr viele EtherCAT-Antriebe unterstützen das CANopen-Geräteprofil, aber manche bisher nur die klassischen Betriebsarten, die auf die CAN-Performance abgestimmt waren. Jetzt ist es einfach, die neuen, schnelleren und gleichzeitig einfacheren Betriebsarten nachzuziehen. Antriebshersteller, die neu mit

EtherCAT Technology Group

Martin Rostan
Ostendstraße 196
90482 Nürnberg
Germany

Phone: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 20
Fax: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 29
m.rostan@ethercat.org
www.ethercat.org

Press Contact

Andrea Bock

Phone: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 225
Fax: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 29
press@ethercat.org
www.ethercat.org/press/

ETG022010

19. April 2010 | Seite 2 von 2

EtherCAT starten, können ihre Entwicklung gleich auf dieser Software basieren. Die Erweiterung um die Antriebs-Funktionalität unterstützt damit die Vereinheitlichung der Schnittstellen und wird zur weiteren Verbreitung von EtherCAT beitragen.“

Die **EtherCAT Technology Group** ist eine internationale Anwender- und Herstellervereinigung, in der Anwender aus verschiedenen Branchen mit führenden Automatisierungsanbietern zusammenarbeiten, um die EtherCAT-Technologie zu unterstützen, zu verbreiten und weiterzuentwickeln. Sie wurde im November 2003 gegründet und hat über 1300 Mitgliedsfirmen aus 49 Ländern.

→ Weitere Informationen finden Sie im Internet unter:
www.ethercat.org