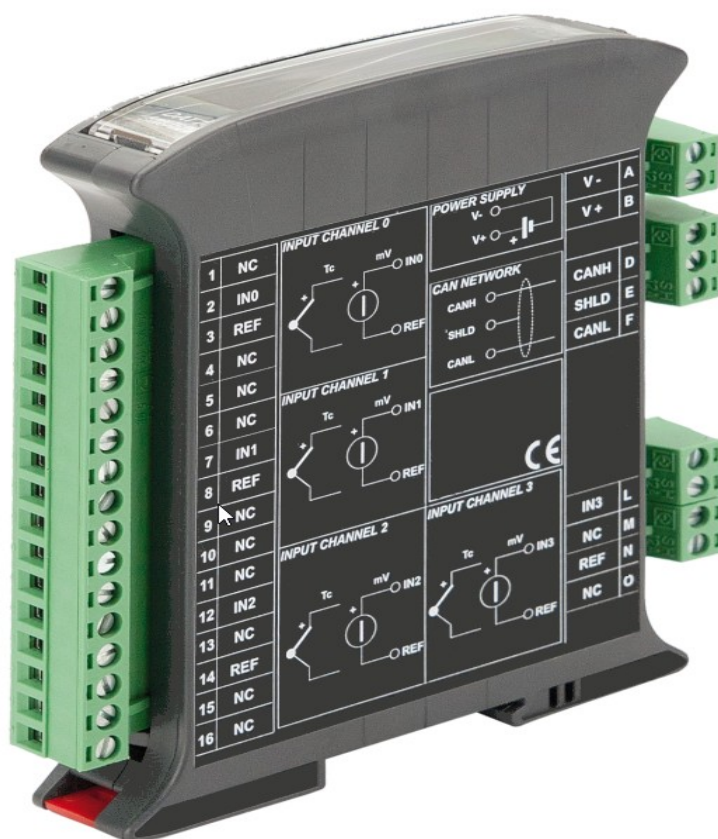


ECAN 7016



- **Acquisizione dati remota su Bus di campo**
 - **Protocollo CAN open**
- **Baud rate e Nodo ID programmabili da dip-switch**
- **Ingresso configurabile per mV e Termocoppie**
 - **Isolamento 2000 Vca su 3 vie**
 - **EMC conforme – Marchio CE**
- **Adatto al montaggio su binario DIN conforme a EN-50022**

Indice

1.0 Descrizione generale	1
1.1 Protocolli di comunicazione	1
1.2 Istruzioni di impiego	1
2.0 Specifiche tecniche	2
2.1 Istruzioni per l'installazione	3
2.2 Cablaggio	3
2.3 Collegamenti	4
2.3.1 Collegamenti CAN e alimentazione	4
2.3.2 Ingressi analogici	4
2.4 DIP – SWITCH	5
2.4.1 Posizione DIP-SWITCH	5
2.4.2 Configurazione tabelle DIP-SWITCH	5
2.5 Segnalazione luminosa	6
2.6 Dimensioni meccaniche (mm)	6
3.0 Descrizione profilo dispositivo	7
4.0 Configurazione DIP-SWITCH	7
5.0 Dizionario oggetti (OD)	8
6.0 Process data Object (PDO)	8
6.1 COB-ID	9
6.2 Tipo di trasmissione	9
6.3 Tempo di Inhibit	10
6.4 Event Timer	10
7.0 Diagramma funzionale per la trasmissione della misura di ingressi analogici	11
7.1 Trasmissione del TPDO su interrupt	11
8.0 Impostazione stato operativo all'accensione del dispositivo	12
8.1 Impostazione stato "Operational"	12
8.2 Impostazione stato "Pre-Operational"	12
9.0 Dizionario Oggetti (OD)	13

1.0 Descrizione generale

Il dispositivo ECAN 7016 acquisisce fino a 4 ingressi analogici del tipo mV e Termocoppie .

I dati sono trasmessi tramite protocollo CANopen. Attraverso l' uso di un convertitore a 16 bit, il dispositivo garantisce una elevata precisione ed una misura molto stabile sia nel tempo che in temperatura.

La programmazione di NodoID e bit rate è eseguita mediante l'impostazione degli interruttori dip presenti sul retro del dispositivo.

L' isolamento a 2000 Vca tra ingressi, alimentazione e linea dati elimina tutti gli effetti dovuti ai loops di massa eventualmente presenti, consentendo l' uso del dispositivo anche nelle più gravose condizioni ambientali.

Esso è alloggiato in un contenitore plastico di 22,5 mm di spessore adatto al montaggio su binario DIN conforme allo standard EN-50022

1.1 Protocolli di comunicazione

Sui moduli della serie ECAN7000 è implementato il protocollo di comunicazione CANopen il quale permette di interfacciare il dispositivi direttamente ai controlloriCAN impostati per essere collegati a dispositivi conformi allo standard CiA DS 301 e CiA DS 401.Per le impostazioni di comunicazione fare riferimento al manuale operativo.

1.2 Istruzioni di impiego

Prima di installare il dispositivo, leggere attentamente la sezione “Istruzioni per l'installazione”.

Collegare l'alimentazione, il bus seriale, gli ingressi analogici come illustrato nella sezione “Collegamenti”.

Fare riferimento alla sezione “Segnalazione LED” per verificare il corretto funzionamento del dispositivo.

Per facilitare la manutenzione o la sostituzione di un dispositivo, è possibile rimuovere i morsetti già cablati anche con l'impianto funzionante.

2.0 Specifiche tecniche

Le specifiche sotto riportate sono tipiche a 25 °C e nelle condizioni normali.

Tipo ingressi	Min	Max	Calibrazione ingressi (1)	Alimentazione
TC			mV, TC > di $\pm 0,05$ % f.s. o ± 5 uV	Tensione di alimentazione 10 .. 30 Vcc
J	-200°C	1200°C	Impedenza di ingresso	Consumo di corrente 45 mA @ 24 Vcc
K	-200°C	1370°C		Protezione polarità inversa 60 Vcc max
S	-50°C	1760°C	TC, mV ≥ 10 M Ω	Tensione di isolamento
R	-50°C	1760°C	Linearità (1)	Ingressi/Rete Can /Alim.) 2000 Vac 50 Hz, 1 min.
B	400°C	1820°C		TC $\pm 0,2$ % f.s.
E	-200°C	1000°C	Influenza R di linea (1)	Temperatura operativa -10°C .. +60°C
T	-200°C	400°C		TC, mV $\leq 0,8$ uV/Ohm
N	-200°C	1300°C	Comp. CJC	Umidità (senza condensa) 0 .. 90 %
Tensione				$\pm 0,5$ °C
mV	-50 mV	+50 mV	Deriva termica (1)	Installazione Indoor
mV	-100 mV	+100 mV		Fondo scala $\pm 0,01$ % / °C
			CJC $\pm 0,02$ °C / °C	Grado di inquinamento 2
			Tempo di riscaldamento	Contenitore
			3 min.	Materiale Plastica auto-estinguente
			Tempo di campionamento	Montaggio su binario DIN conforme a EN 50022
			40 ms	Peso ~ 150 g.
			Trasmissione Dati	Cablaggio fili con diametro 0,8 \pm 2,1 mm ² AWG 14-18
			Baud rate fino a 1 Mbps	Serraggio 0,5 N m
			Distanza Max. in funzione della Baud rate	Montaggio su binario DIN conforme a EN-50022
Profilo dispositivo				EMC (per gli ambienti industriali)
Conforme allo standard CIA DS 301 e CIA DS 401 .			(1) Riferito allo Span di ingresso (differenza tra i valori max. e min.)	Immunità EN 61000-6-2
				Emissione EN 61000-6-4

2.1 Istruzioni per l'installazione

Il dispositivo ECAN 7016 è adatto al montaggio su binario DIN in posizione verticale.

Per un funzionamento affidabile e duraturo del dispositivo nel caso in cui i dispositivi vengano montati uno a fianco all'altro distanziarli di almeno 5 mm.

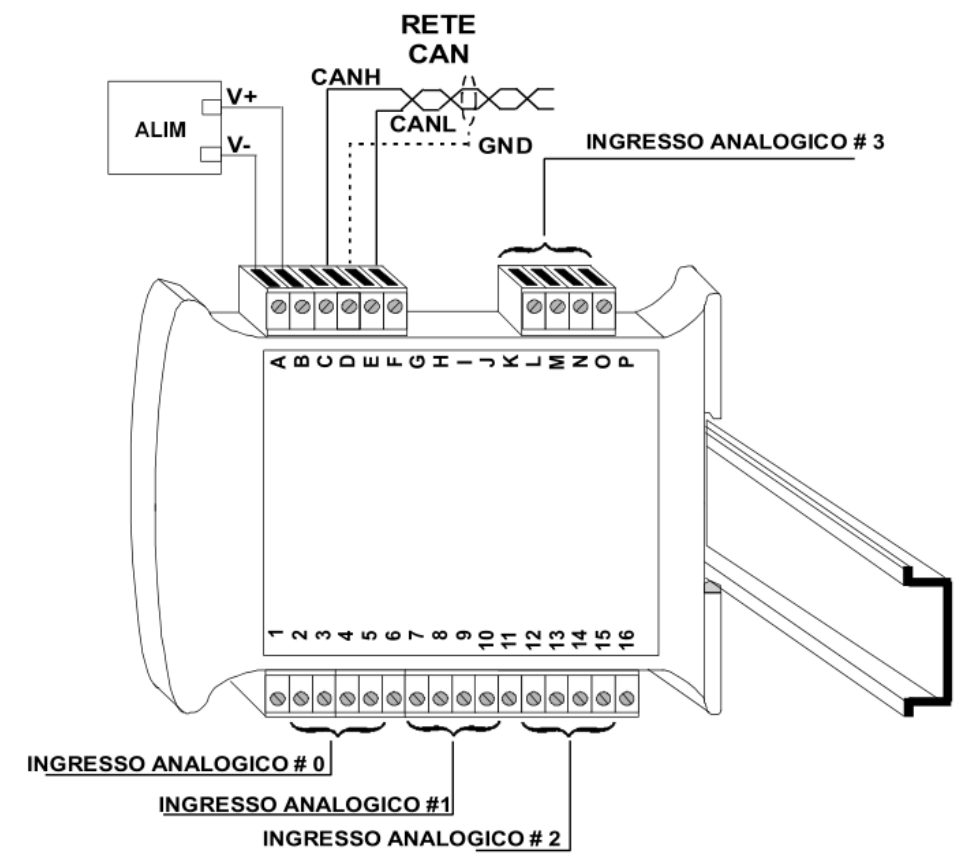
Evitare che le apposite feritoie di ventilazione siano occluse da canaline o altri oggetti vicino ad esse.

Evitare il montaggio dei dispositivi al di sopra di apparecchiature generanti calore; si raccomanda di montare il dispositivo nella parte bassa dell'installazione, quadro o armadio che sia.

Installare il dispositivo in un luogo non sottoposto a vibrazioni.

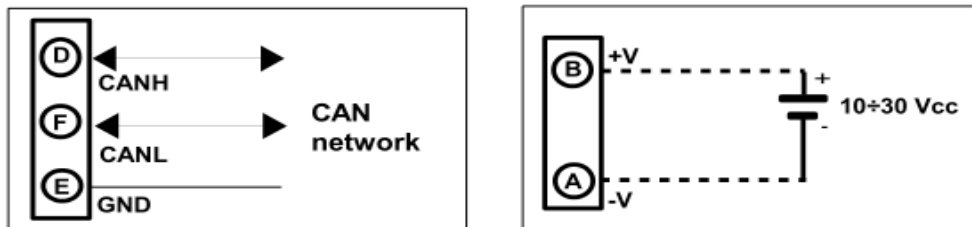
Si raccomanda inoltre di non far passare il cablaggio in prossimità di cavi per segnali di potenza e che il collegamento sia effettuato mediante l'impiego di cavi schermati.

2.2 Cablaggio



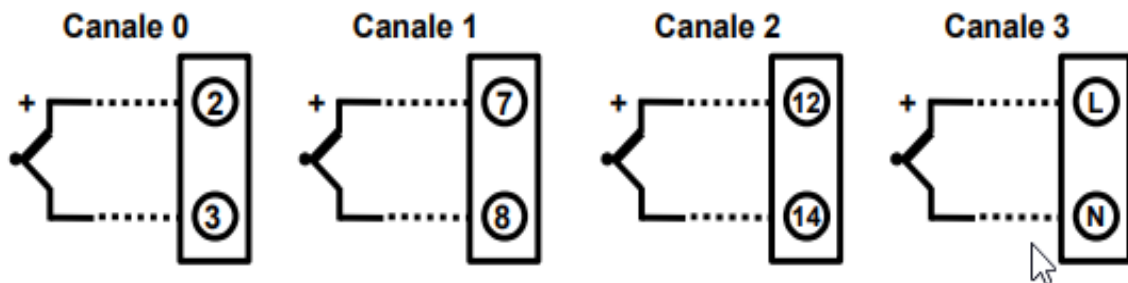
2.3 Collegamenti

2.3.1 Collegamenti CAN e alimentazione

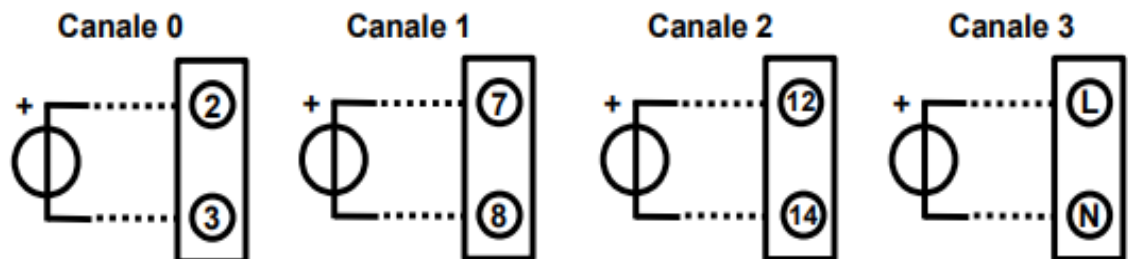


2.3.2 Ingressi analogici

Termocoppie



Tensione (mV)

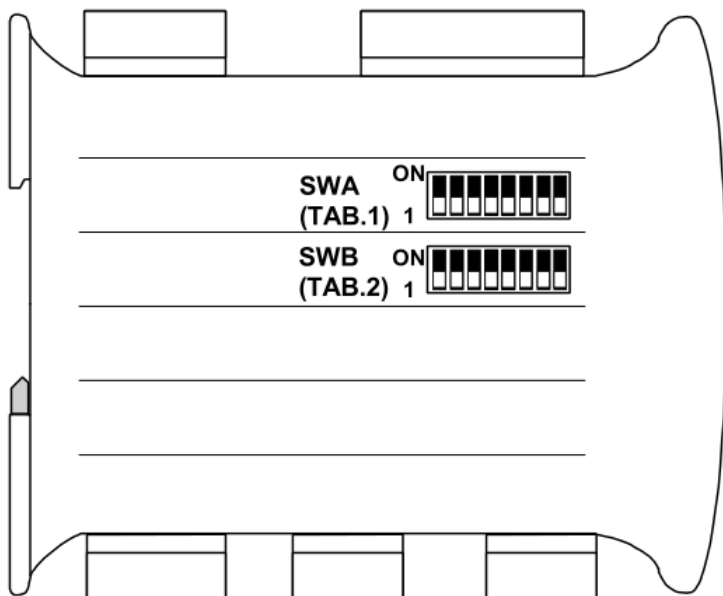


Terminali 3,8,14, ed N = riferimento di ingresso negativo

NOTE: i canali di ingresso non sono isolati tra di loro.

2.4 DIP – SWITCH

2.4.1 Posizione DIP-SWITCH



2.4.2 Configurazione tabelle DIP-SWITCH

TAB.1 Selezione Nodo ID 1+127
 (Pos.1 LSB; Pos.7 MSB)

SWA							
1	2	3	4	5	6	7	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 1
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 2
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 5
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Nodo ID 127

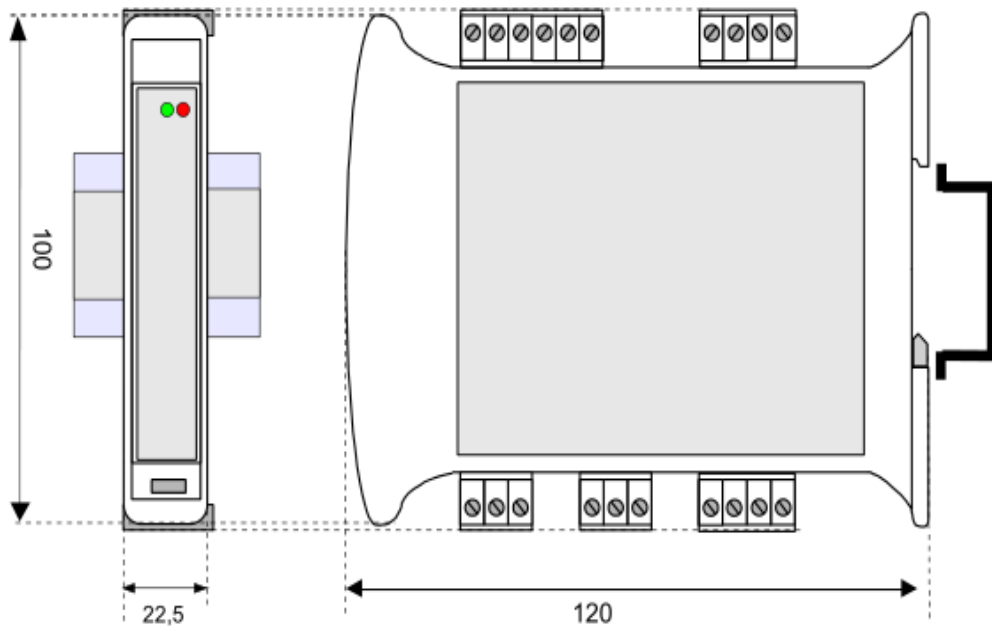
TAB.2 Impostazione Baud rate
 (Pos.5 LSB; Pos.8 MSB)

SWB				
5	6	7	8	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	10 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	20 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	50 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	125 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	250 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	500 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	800 Kbps
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	1 Mbps

2.5 Segnalazione luminosa

LED	COLORE	STATO	DESCRIZIONE
RUN	VERDE	ON	Dispositivo in modo "Operational"
		BLINK	Dispositivo in modo "Pre-Operational"
		BLINK LENTO	Dispositivo in modo "Stop"
ERR	ROSSO	OFF	Configurazione corretta
		ON	Condizione di "Bus off"
		BLINK	Configurazione errata

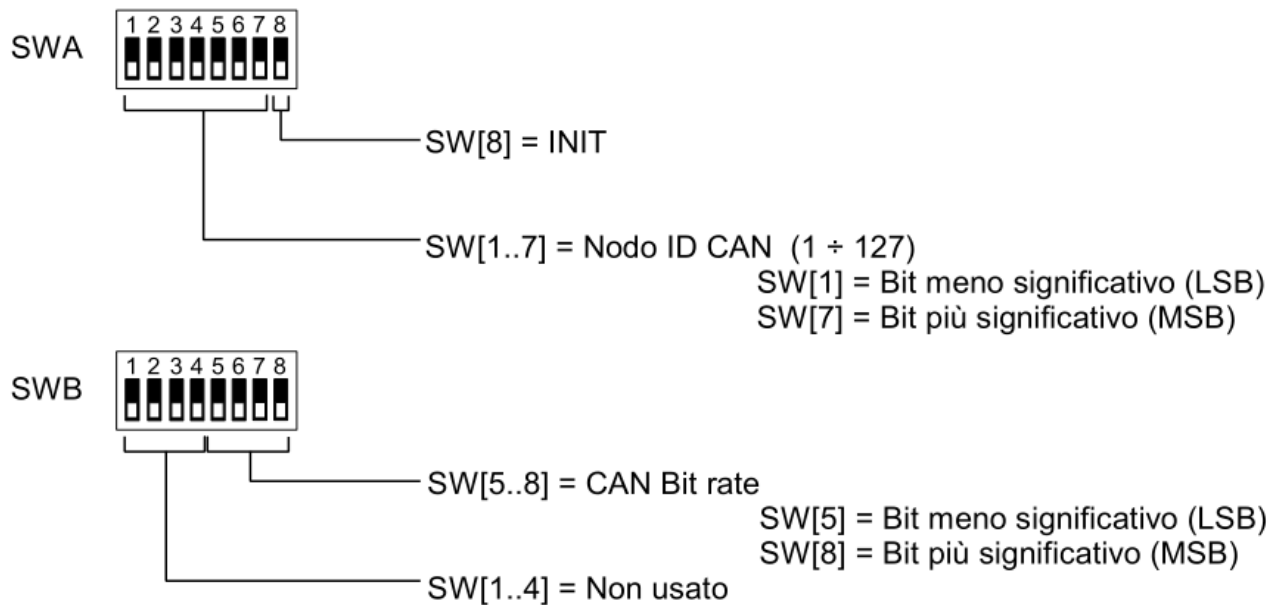
2.6 Dimensioni meccaniche (mm)



3.0 Descrizione profilo dispositivo

- File EDS :
ECAN7016.eds
- Application layer:
CiA DS 301 Versione 4.02
- Profilo Dispositivo:
CiA DS 401 Versione 2.1
- PDO di trasmissione (TPDO) supportati :1
- PDO di ricezione (RPDO) supportati : 0

4.0 Configurazione DIP-SWITCH



5.0 Dizionario oggetti (OD)

Il Dizionario Oggetti “Object Dictionary” è la parte del profilo del dispositivo nel quale sono raggruppati gli oggetti che hanno influenza sul comportamento del dispositivo (oggetti applicazione, oggetti di comunicazione ed oggetti di stato) .La struttura del Dizionario Oggetti è predefinita come da Draft Standard CiA301.

Struttura della tabella del Dizionario Oggetti presente in questo documento.

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore Predefinito	Access
--------	---------------	------	-------------	--------------	--------------------	--------

- **Indice:** numero di 16 bit espresso in formato esadecimale (Hex) usato per indirizzare l'oggetto all'interno dell' OD;
- **Sub-indice:** numero di 8 bit espresso in formato esadecimale (Hex) usato per indirizzare ed identificare la sotto-parte di un oggetto complesso;
- **Nome:** Definisce il nome dell'oggetto all'interno dell' OD;
- **Descrizione:** Stringa di testo che descrive la funzione dell'oggetto;
- **Tipo Oggetto:** Indica il tipo di formato del dato contenuto nell'oggetto (Unsigned 32, Boolean, etc..)
- **Valore predefinito:** Indica il valore predefinito per ogni oggetto.
- **Accesso:** Indica il tipo di accesso definito per ogni oggetto:
 - RO - “Read Only”: indica che l'oggetto può essere solo letto;
 - RW - “Read / Write”: indica che l'oggetto può essere letto e scritto;
 - ---: indica che l'oggetto è un oggetto complesso indirizzato tramite Sub-indici.

6.0 Process data Object (PDO)

Il trasferimento dei dati in tempo reale viene eseguito attraverso i “Process Data Object” o PDO. Il PDO è trasmesso da un Producer ad uno o più Customer; la capacità di dati di un PDO è inclusa tra 1 ed 8 byte.

Sono previsti due tipi di PDO: il primo è usato per la trasmissione dei dati verso la rete CAN (TPDO) mentre il secondo è utilizzato per la ricezione dei dati dalla rete CAN (RPDO).

I PDO sono definiti dai parametri di comunicazione e mappatura. I parametri di comunicazione definiscono il modo in cui viene trasmesso il PDO; i parametri di mappatura definiscono il contenuto del PDO.

Il tipo del dato e la mappatura di un oggetto (ad esempio misure analogiche di ingresso) contenuto all'interno di un PDO sono definiti da una struttura di default specificata nel Dizionario Oggetti (OD).

I parametri di comunicazione sono composti da:

- COB-ID;
- Tipo di trasmissione;
- tempo di Inhibit;
- Event timer;

6.1 COB-ID

Il COB-ID (Connection Object Identifier) contiene il numero identificativo univoco di comunicazione di un oggetto all'interno di un messaggio CAN e dei bit di configurazione addizionali. Per i PDO sono previsti i seguenti valori di COB-ID a 32 bit .

TPDO1: NODO ID + 0x00000180;
TPDO2: NODO ID + 0x00000280;
TPDO3: NODO ID + 0x00000380;
TPDO4: NODO ID + 0x00000480;
RPDO1: NODO ID + 0x00000200;
RPDO2: NODO ID + 0x00000300;
RPDO3: NODO ID + 0x00000400;
RPDO4: NODO ID + 0x00000500.

Il NODO ID è l'indirizzo del modulo all'interno della rete CAN. La gamma di valori per questo parametro è compresa tra 0x01 (decimale 1) e 0x7F (decimale 127).

Se il valore del primo byte è 8 il PDO non è usato; se è 0, il PDO è usato.

6.2 Tipo di trasmissione

Per la trasmissione di un PDO è possibile utilizzare i seguenti modi di trasmissione:

- Trasmissione Sincrona;
- Trasmissione Asincrona.

Il valore del parametro del Tipo di Trasmissione definisce come viene eseguita la trasmissione di un PDO.

TPDO:

- Valore **0**.

Il TPDO è sincro aciclico; viene trasmesso al variare di uno o più parametri dopo la ricezione di un oggetto di SYNC.

- Valore **1-240**.

Il TPDO è sincro ciclico. La sincronizzazione della trasmissione avviene tramite l'oggetto di SYNC.

Il TPDO viene trasmesso nella finestra di tempo "Synchronous Window Length" (oggetto 0x1007) ogni n oggetti di SYNC generati . Il valore n è il valore del tipo di trasmissione e definisce ogni quanti oggetti di SYNC deve essere trasmesso il TPDO.

NOTA: il parametro di tempo Communication Cycle Period (oggetto 0x1006) indica il tempo, espresso in μs , che intercorre tra due SYNC e deve avere lo stesso valore oppure un valore più grande del valore dell'oggetto Synchronous Window Length.

- Valore **255**.

Il TPDO è asincro e viene trasmesso in funzione del parametro "Event timer" oppure a seguito della variazione di un evento specifico del profilo del dispositivo.

RPDO:

- Valore **0-240**.

Il RPDO è sincrono; in questo caso il valore del tipo di trasmissione non è rilevante in quanto il RPDO viene processato alla ricezione del prossimo oggetto di SYNC.

- Valore **255**.

Il RPDO è asincrono e viene processato dal modulo non appena il PDO viene ricevuto.

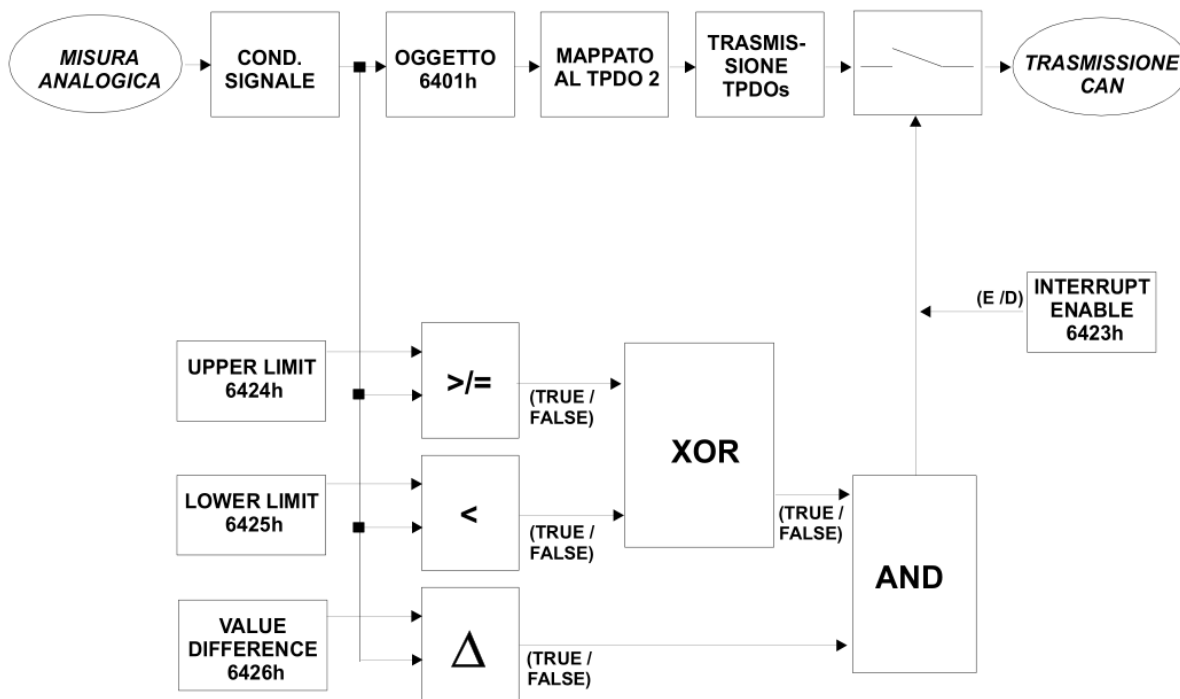
6.3 Tempo di Inhibit

Indica una finestra di tempo all'interno della quale il PDO non viene trasmesso. Il PDO viene trasmesso solo quando è trascorso il tempo indicato.

6.4 Event Timer

La trasmissione del PDO viene eseguita su una base temporale fissa.

7.0 Diagramma funzionale per la trasmissione della misura di ingressi analogici



7.1 Trasmissione del TPDO su interrupt

I segnali analogici vengono processati e trasferiti all'oggetto 6401h. I dati vengono poi inviati al TPDO in funzione dei parametri di mappatura impostati nell'oggetto 1A01h.

I parametri di comunicazione del TPDO sono definiti nell'oggetto 1801h.

Contemporaneamente la misura analogica viene confrontata con i valori contenuti negli oggetti 6424h (upper limit / limite alto), 6425h (lower limit / limite basso) e 6426h (delta).

Il sistema esegue l'operazione booleana XOR tra l'oggetto 6424h (true se la misura di ingresso è maggiore o uguale al valore contenuto all'interno dell'oggetto) e l'oggetto 6425h (true se la misura di ingresso è minore del valore contenuto all'interno dell'oggetto) e successivamente esegue l'operazione booleana AND tra il risultato della XOR e l'oggetto 6426h (true se la misura di ingresso sale sopra o scende sotto il valore di delta rispetto all'ultimo valore comunicato).

Se il risultato della operazione AND è true, la trasmissione del TPDO viene eseguita solo se l'oggetto 6423h è stato abilitato (valore = 255).

8.0 Impostazione stato operativo all'accensione del dispositivo

Per impostare lo stato operativo in cui il dispositivo dovrà porsi all'accensione (Operational o Pre-Operational) eseguire la procedura seguente.

8.1 Impostazione stato “Operational”

1. Scrivere il valore decimale 0 (0x00) nell'oggetto 1F80h (NMT startup).
2. Eseguire il comando “Save all parameters” come descritto nell'oggetto 1010h.
3. Eseguire il comando “Restore all parameters” come descritto nell'oggetto 1011h.
4. Spegnere e riaccendere il dispositivo.
5. A seguito di questa operazione il dispositivo partirà sempre in Operational.

8.2 Impostazione stato “Pre-Operational”

1. Scrivere il valore decimale 4 (0x04) nell'oggetto 1F80h (NMT startup).
2. Eseguire il comando “Save all parameters” come descritto nell'oggetto 1010h.
3. Eseguire il comando “Restore all parameters” come descritto nell'oggetto 1011h.
4. Spegnere e riaccendere il dispositivo.
5. A seguito di questa operazione il dispositivo partirà sempre in Pre-Operational.
6. Il dispositivo viene fornito di default in “Operational”

Il dispositivo viene fornito di default in “Operational”.

9.0 Dizionario Oggetti (OD)

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso
0x1000	0	Device Type	Identifica il tipo di dispositivo (ingresso analogico) ed il Profilo (CiA 401)	Unsigned 32	0x00040191	RO
0x1001	0	Error register	Registro usato per monitorare eventuali errori interni	Unsigned 8	0x00	RO
0x1002	0	Manufacturers status register	Registro di stato	Unsigned 32	0x00000000	RO
0x1003	2	Predefined error field	Contiene la lista degli errori recenti	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Number of errors	Contiene la lista degli errori occorsi	Unsigned 8	0x00	RW
	Sub Indice 1	Standard error field 1	Memorizza gli errori recenti	Unsigned 32	0x00000000	RO
0x1005	0	SYNC COB-ID	Definisce il COB-ID dell' Oggetto di Sincronismo utilizzato	Unsigned 32	0x00000080	RW
0x1006	0	Communication cycle period	Definisce l'intervallo tra i SYNC ed è espresso in µs	Unsigned 32	0x00000000	RW
0x1007	0	Synchronous window length	Definisce l'intervallo di tempo espresso in µs per trasmettere il PDO sincrono dopo l'oggetto SYNC.	Unsigned 32	0x00000000	RW
0x1008	0	Manufacturer device name	Contiene il nome del dispositivo	Visible String	"ECAN 7016"	RO
0x1009	0	Manufacturer hardware Version	Indica la versione di hardware del dispositivo	Visible String	"1.00"	RO
0x100A	0	Manufacturer software Version	Indica la versione firmware del dispositivo	Visible String	"2.10"	RO
0x1010	2	Store parameters	Esegue la memorizzazione dei parametri	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x01	RO
	Sub Indice 1	Save all parameters	Salva tutti I parametri	Unsigned 32	0x00000000	RW
	Scrivere il valore 65766173 Hex, 1702257011 Decimale (ASCII "save") nel sub-indice per salvare I dati.					
0x1011	2	Restore default	Ricarica i parametri memorizzati	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x01	RO
	Sub Indice 1	Restore all parameters	Ricarica tutti I parametri	Unsigned 32	0x00000000	RW
	Scrivere il valore 64616F6C Hex, 1684107116 Decimale (ASCII "load") nel sub-indice per ricaricare I dati. Tipo di reset causato dal restore dei default: -restore del sub indice 1 : Reset nodo					

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso
0x1014	0	COB-ID Emergency Object (EMCY)	Definisce il COB-ID dell'oggetto Emergency	Unsigned 32	Nodo ID + 0x80	RW
0x1015	0	Inhibit time (EMCY)	Definisce il tempo di inhibit per Emergency Object (multipli di 100 µs)	Unsigned 32	0x00000000	RW
0x1016	2	Consumer heartbeat time	Definisce il tempo di heartbeat (multipli di 1 ms)	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x01	RO
	Sub Indice 1	Consumer heartbeat time	Tempo di Heartbeat	Unsigned 32	0x00000000	RW
0x1017	0	Producer heartbeat time	Definisce il tempo di heartbeat (multipli di 1 ms)	Unsigned 16	0x00000000	RW
0x1018	5	Identity	Contiene informazioni generali riguardo il dispositivo	Record	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO
	Sub Indice 1	Vendor ID	Codice univoco Manufacturer	Unsigned 32	0x000003CD	RO
	Sub Indice 2	Product code	Codice ID ECAN7016	Unsigned 32	0x00000004	RO
	Sub Indice 3	Revision number	Numero di revisione	Unsigned 32	0x00000000	RO
	Sub Indice 4	Serial number	Codice Serial Number	Unsigned 32	0x00000000	RO
0x1029	2	Error behaviour	Definisce il comportamento del dispositivo in caso di errore	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di errori di classe	Unsigned 8	0x01	RO
	Sub Indice 1	Communication error	Definisce la condizione del dispositivo per un errore di comunicazione	Unsigned 8	0x00	RW
0x1200	3	Server SDO parameters	Descrive i parametri per la comunicazione SDO per il nodo	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x02	RO
	Sub Indice 1	COB ID Client to Server (Receive SDO)	Definisce il COB ID in caso di ricezione SDO	Unsigned 32	Nodo ID + 0x600	RO
	Sub Indice 2	COB ID Server to Client (Transmit SDO)	Definisce il COB ID in caso di trasmissione SDO	Unsigned 32	Nodo ID + 0x580	RO

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso	
0x1801	5	2 nd TDO communication parameters	Lista dei parametri di comunicazione 2° TPDO	Record	-----	----	
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO	
	Sub Indice 1	COB ID	Definisce il COB ID del PDO	Unsigned 32	Nodo ID + 0x280	RW	
	Sub Indice 2	Transmission type	Definisce il tipo di trasmissione del TPDO	Unsigned 8	0xFF	RW	
	Sub Indice 3	Inhibit timer	Definisce il ritardo per la trasmissione del PDO (multipli di 100 µs)	Unsigned 16	0x0000	RW	
	Sub Indice 5	Event timer	Trasmette il PDO quando il timer è finito (multipli di 1 ms)	Unsigned 16	0x0000	RW	
0x1A01	5	2 nd TPDO mapping parameters	Lista dei parametri di mappatura del 2 nd TPDO	Array	-----	----	
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RW	
	Sub Indice 1	Mapped Object 1	Definisce il 1° oggetto mappato nel TPDO	Unsigned 32	0x64010110	RW	
	Sub Indice 2	Mapped Object 2	Definisce il 2° oggetto mappato nel TPDO	Unsigned 32	0x64010210	RW	
	Sub Indice 3	Mapped Object 3	Definisce il 3° oggetto mappato nel TPDO	Unsigned 32	0x64010310	RW	
	Sub Indice 4	Mapped Object 4	Definisce il 4° oggetto mappato nel TPDO	Unsigned 32	0x64010410	RW	
0x1F80	0	NMT Startup	Mostra lo stato operativo del dispositivo all'accensione	Unsigned 32	0x00000000	RW	
	Valori disponibili: Decimale 0 = Dispositivo in Operational. Decimale 4 = Dispositivo in Pre-Operational						
0x2101	0	Can Node ID	Mostra il valore predefinito di Nodo ID CAN per il dispositivo	Unsigned 8	0x7F	RO	
	Valori disponibili: da Decimale 1 (0x01) fino a Decimale 127 (0x7F).						
0x2102	0	Can bit rate	Mostra il valore predefinito di Bit Rate.	Unsigned 8	0x03	RO	
	Valori decimali ed esadecimali assegnati al valore di Bit rate.						
			Bit rate	Valore (Dec)	Valore (Hex)		
			10 Kbps	0	0x00		
			20 Kbps	1	0x01		
			50 Kbps	2	0x02		
			125 Kbps	3	0x03		
			250 Kbps	4	0x04		
			500 Kbps	5	0x05		
			800 Kbps	6	0x06		
		1 Mbps	7	0x07			

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso																																	
0x2107	5	Sensor type selection	Contiene la programmazione dei canali analogici di ingresso	Array	-----	---																																	
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO																																	
	Sub Indice 1	CH1 sensor type	Programmazione del 1° canale di ingresso	Unsigned 8	0x01	RW																																	
	Sub Indice 2	CH2 sensor type	Programmazione del 2° canale di ingresso	Unsigned 8	0x01	RW																																	
	Sub Indice 3	CH3 sensor type	Programmazione del 3° canale di ingresso	Unsigned 8	0x01	RW																																	
	Sub Indice 4	CH4 sensor type	Programmazione del 4° canale di ingresso	Unsigned 8	0x01	RW																																	
<p>Valori decimali ed esadecimali per la selezione del tipo di sensore di ingresso.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Tipo Ingresso</th> <th>Valore (Dec)</th> <th>Valore (Hex)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Ingresso non usato</td> <td>0</td> <td>0x00</td> </tr> <tr> <td>± 100 mV</td> <td>1</td> <td>0x01</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia J</td> <td>24</td> <td>0x18</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia K</td> <td>25</td> <td>0x19</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia T</td> <td>26</td> <td>0x1A</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia E</td> <td>27</td> <td>0x1B</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia R</td> <td>28</td> <td>0x1C</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia S</td> <td>29</td> <td>0x1D</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia B</td> <td>30</td> <td>0x1E</td> </tr> <tr> <td>Termocoppia N</td> <td>31</td> <td>0x1F</td> </tr> </tbody> </table> <p>Il dispositivo restituirà i valori misurati come segue: Tensione: in decine di uV Corrente: in decimi di °C</p>							Tipo Ingresso	Valore (Dec)	Valore (Hex)	Ingresso non usato	0	0x00	± 100 mV	1	0x01	Termocoppia J	24	0x18	Termocoppia K	25	0x19	Termocoppia T	26	0x1A	Termocoppia E	27	0x1B	Termocoppia R	28	0x1C	Termocoppia S	29	0x1D	Termocoppia B	30	0x1E	Termocoppia N	31	0x1F
Tipo Ingresso	Valore (Dec)	Valore (Hex)																																					
Ingresso non usato	0	0x00																																					
± 100 mV	1	0x01																																					
Termocoppia J	24	0x18																																					
Termocoppia K	25	0x19																																					
Termocoppia T	26	0x1A																																					
Termocoppia E	27	0x1B																																					
Termocoppia R	28	0x1C																																					
Termocoppia S	29	0x1D																																					
Termocoppia B	30	0x1E																																					
Termocoppia N	31	0x1F																																					

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso
0x6401	5	16 bit Input Channel Measure	Contiene le misure dei canali di ingresso analogici	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO
	Sub Indice 1	CH1 measure	Mostra la misura del canale di ingresso 1	Integer 16	-----	RO
	Sub Indice 2	CH2 measure	Mostra la misura del canale di ingresso 2	Integer 16	-----	RO
	Sub Indice 3	CH3 measure	Mostra la misura del canale di ingresso 3	Integer 16	-----	RO
	Sub Indice 5	CH4 measure	Mostra la misura del canale di ingresso 4	Integer 16	-----	RO
0x6423	0	16 bits Analogue Global Interrupt Enable	Permette di abilitare/disabilitare gli Interrupt globali	Unsigned 8	0	RW
	Valore 0: oggetto disabilitato (nessun oggetto analogico può abilitare l'interrupt). Valore 255: oggetto abilitato (uno o più oggetti analogici possono abilitare l'interrupt).					
0x6424	5	16 bits Analogue Interrupt Upper limits	Contiene il valore limite superiore per gli ingressi analogici	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index numbe	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO
	Sub Indice 1	CH1 Interrupt Upper limit	Limite superiore per il Canale 1	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 2	CH2 Interrupt Upper limit	Limite superiore per il Canale 2	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 3	CH3 Interrupt Upper limit	Limite superiore per il Canale 3	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 4	CH4 Interrupt Upper limit	Limite superiore per il Canale 4	Integer 16	0x0000	RW
Questo oggetto agisce solo se l'oggetto 0x6423h è stato abilitato. L' interrupt viene generato quando la misura di ingresso supera o equivale il valore impostato						
0x6425	5	16 bits Analogue Interrupt Lower limits	Contiene il valore limite inferiore per gli ingressi analogici	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO
	Sub Indice 1	CH1 Interrupt Lower limit	Limite inferiore per il Canale 1	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 2	CH2 Interrupt Lower limit	Limite inferiore per il Canale 2	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 3	CH3 Interrupt Lower limit	Limite inferiore per il Canale 3	Integer 16	0x0000	RW
	Sub Indice 4	CH4 Interrupt Lower limit	Limite inferiore per il Canale 4	Integer 16	0x0000	RW
Questo oggetto agisce solo se l'oggetto 0x6423h è stato abilitato. L' interrupt viene generato quando la misura di ingresso scende sotto il valore						

Indice	N° Sub-indice	Nome	Descrizione	Tipo Oggetto	Valore predefinito	Accesso
0x6426	5	16 bits Analogue Interrupt Delta	Contiene il valore limite delta per gli ingressi analogici	Array	-----	----
	Sub Indice 0	Max sub-index number	Contiene il numero di sub indici supportati	Unsigned 8	0x04	RO
	Sub Indice 1	CH1 Delta limit	Limite Delta per il Canale 1	Integer 16	0x000A	RW
	Sub Indice 2	CH2 Delta limit	Limite Delta per il Canale 2	Integer 16	0x000A	RW
	Sub Indice 3	CH3 Delta limit	Limite Delta per il Canale 3	Integer 16	0x000A	RW
	Sub Indice 4	CH4 Delta limit	Limite Delta per il Canale 4	Integer 16	0x000A	RW
<p>Questo oggetto agisce solo se l'oggetto 0x6423h è stato abilitato. L' interrupt viene generato quando la misura di ingresso sale o scende per il valore delta rispetto all'ultimo valore comunicato.</p>						