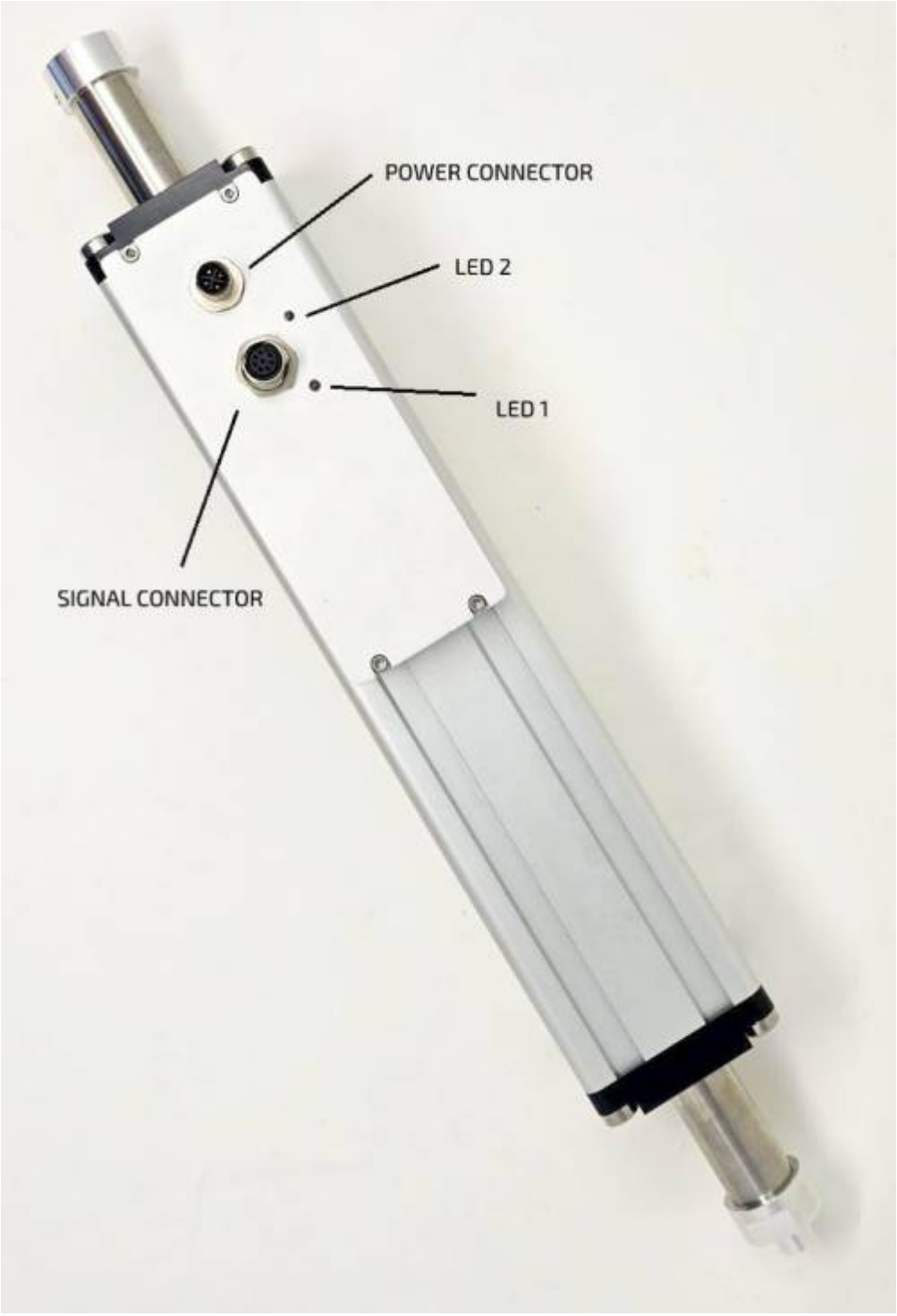
Verbindungen

Nur MODBUS RTU



LED-Anzeigen

LED	Farbe	Beschreibung / Funktion
LED 1	Grün	Stromversorgung - pulsierend, wenn der Motor keinen Fehler hat

LED 2	Rot	Blinkt bei MODBUS-Kommunikation mit SPS oder NILAB Starter - fest, wenn der Motor einen Fehler hat

Kabel

Der GDI-integrierte Antriebsmotor ist mit zwei M12-Steckverbindern ausgestattet.
Der Stromversorgungs-Steckverbinder verwendet ein Stromkabel mit Buchse DA00022011 mit freien Enden, und der Signal-Steckverbinder verwendet ein Signalkabel mit Stecker DA00012011.

	
Signalkabel DA00012011	Stromkabel DA022022

Das Signalkabel DA00012011 endet mit einem D-SUB-15-Steckverbinder mit folgender Pinbelegung:

D-SUB-15-Pinbelegung	SIGNAL	BESCHREIBUNG	FUNKTION
1	RS485_B	Modbus B	
2	RS485_A	Modbus A	
3	GND	Masse	
4	NC	Nicht verbunden	
5	NC	Nicht verbunden	
6	GND	Masse	
7	GND	Masse	
8	DIG_IN_0	Digitaler Eingang 0 (24V-Logik)	Freigabe/Referenzfahrt
9	DIG_IN_1	Digitaler Eingang 1 (24V-Logik)	Bewegungsauslösung
10	DIG_OUT_0	Digitaler Ausgang 0 (24V-Logik, PNP)	Motor läuft
11	DIG_OUT_1	Digitaler Ausgang 1 (24V-Logik, PNP)	Motorfehler
12	DIG_OUT_2	Digitaler Ausgang 2 (24V-Logik, PNP)	Programmierbar

Die programmierbaren Ausgänge haben folgende Optionen: In Position, Referenzfahrt läuft, Übertemperatur-Fehler, Sin/Cos-Fehler, I2T-Fehler, Master-Synchronisation, Greiferbefehl. Dies ist mit der NILAB-Starter-Software programmierbar.

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:gdi_iso_integrated:connections

Last update: **2026/09/11 10:02**