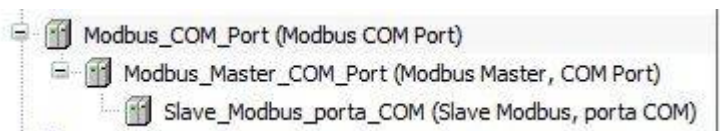


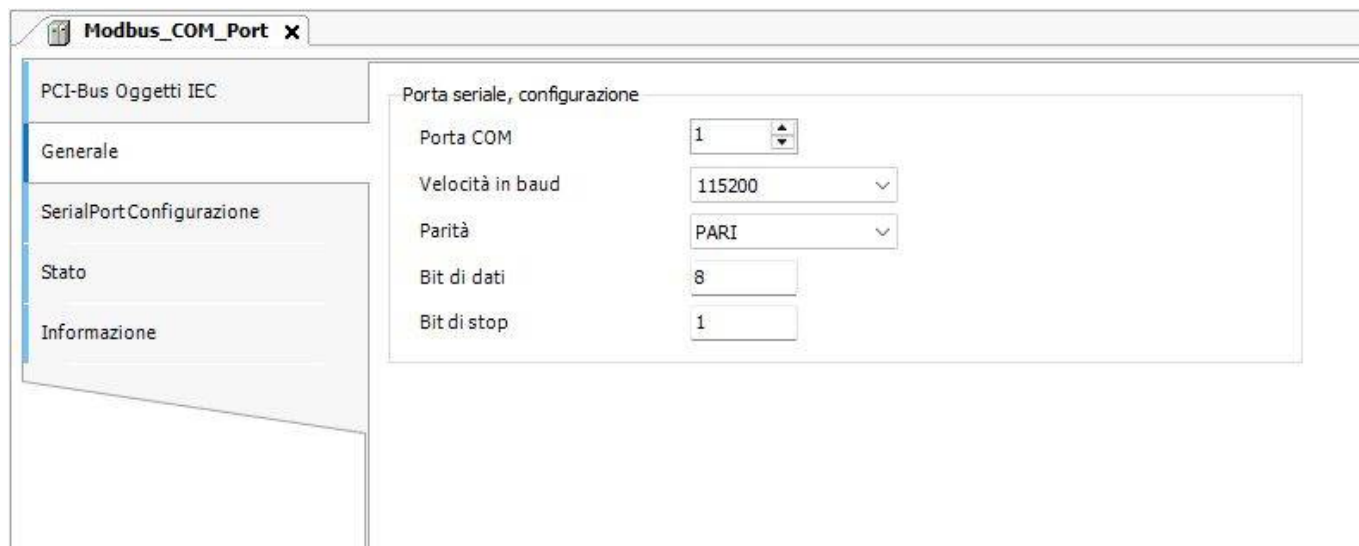
MODBUS-Kommunikation mit CODESYS

CODESYS Allgemeine Konfiguration

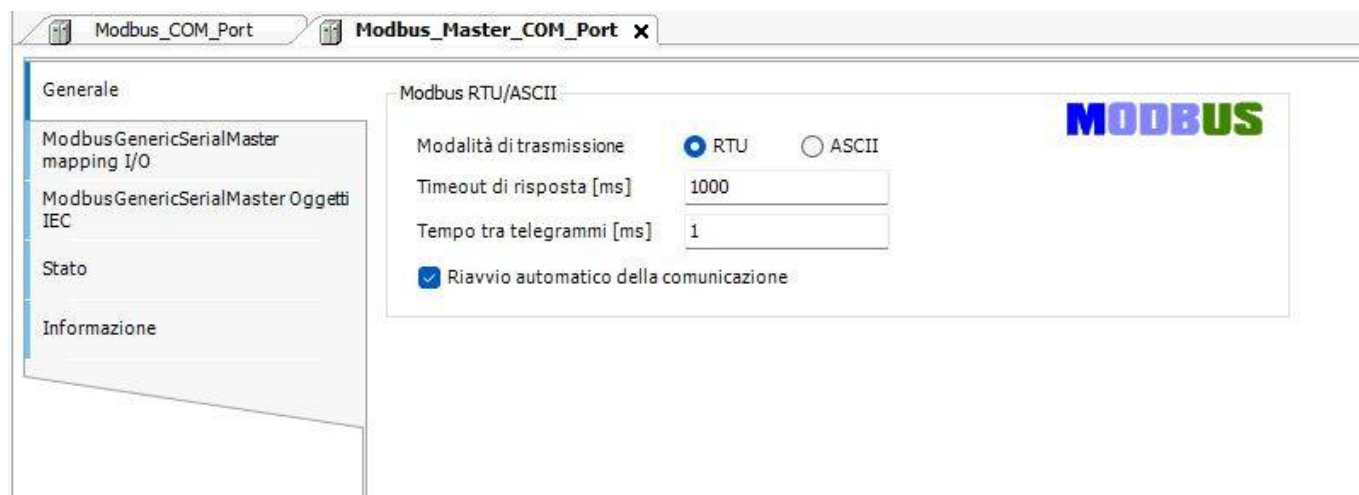
Um mit dem NLi-Motor über die MODBUS-RTU-Schnittstelle zu kommunizieren, fügen Sie bitte diese Geräte zu Ihrem CODESYS-Projekt hinzu:



Bitte verwenden Sie die richtige Baudrate (vergessen Sie nicht, den NLi-Motor mit dem NILAB Starter mit der Baudrate 115200 zu konfigurieren).



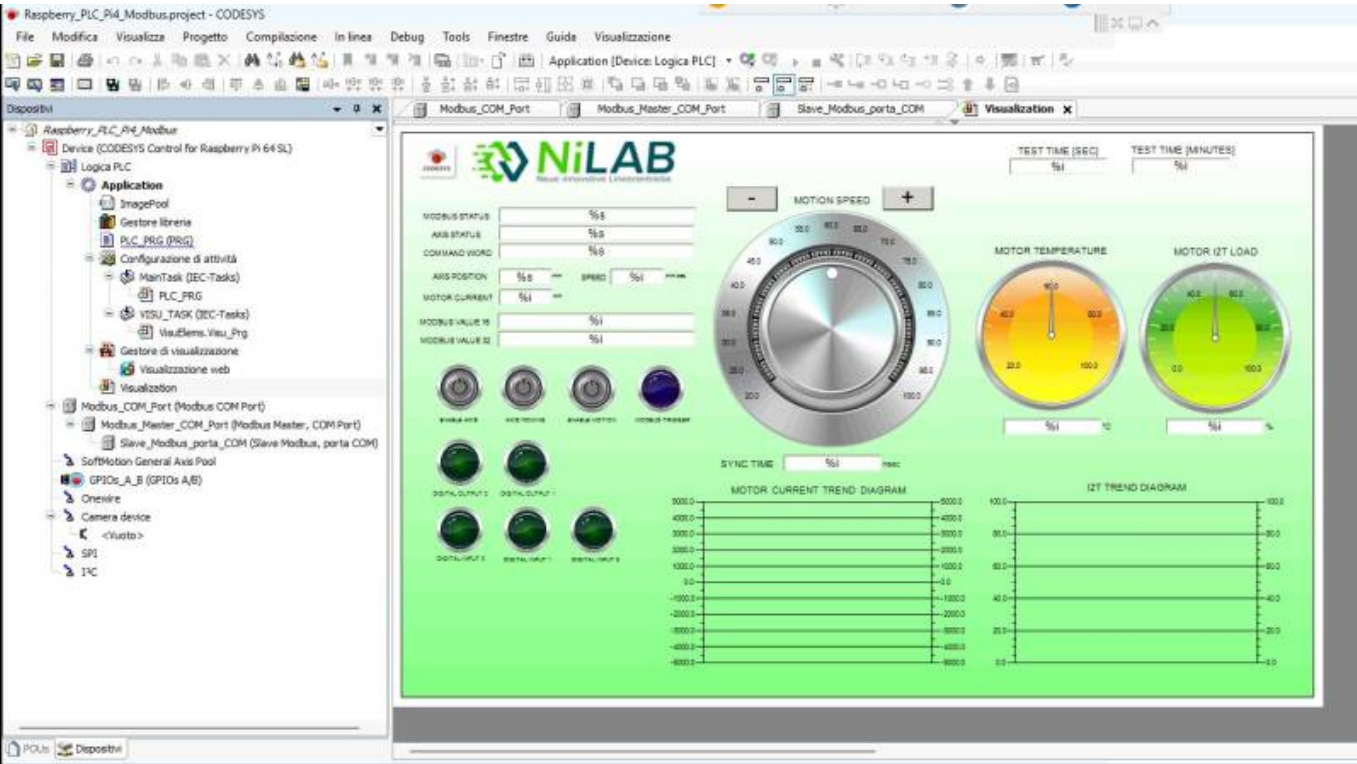
Geben Sie dann das Timeout und die Zeit zwischen den Telegrammen an.



Konfigurieren Sie dann die Slave-Kanäle, hier ein Beispiel:

Slave_Modbus_porta_COM x									
Generale	Nome	Tipo di accesso	Trigger	Offset di LETTURA	Lunghezza	Trattamento errore	Offset di SCRITTURA	Lunghezza	Commento
Canale slave Modbus	0 Channel 4	Write Single Register (Codice funzione 06)	Ciclico, t=2ms				16#120E	1	Modbus_trigger
	1 Channel 1	Write Single Register (Codice funzione 06)	Ciclico, t=2ms				16#1000	1	Command_Word
Init slave Modbus	2 Channel 2	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#121A	2	Mantieni ultimo valore			Axis_position
ModbusGenericSerialSlave mapping I/O	3 Channel 3	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#1200	1	Mantieni ultimo valore			Status_word
ModbusGenericSerialSlave Oggetti IEC	4 Channel 7	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#0008	2	Mantieni ultimo valore			Modbus_value_1
Stato	5 Channel 11	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#1218	1	Mantieni ultimo valore			Motor_speed
Informazione	6 Channel 12	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#1020	1	Mantieni ultimo valore			Motor_current
	7 Channel 8	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#06FE	1	Mantieni ultimo valore			Modbus_value_2
	8 Channel 9	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#1021	1	Mantieni ultimo valore			I2T_calc
	9 Channel 10	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t=2ms	16#0007	1	Mantieni ultimo valore			Motor temperature

Beispiel



Projektbeispiel mit Raspberry-CODESYS-SPS: [:nilab_starter:raspberry_plc_pi4_modbus.zip](#)

From:

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

Permanent link:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:codesys_modbus

Last update: **2026/09/11 15:46**