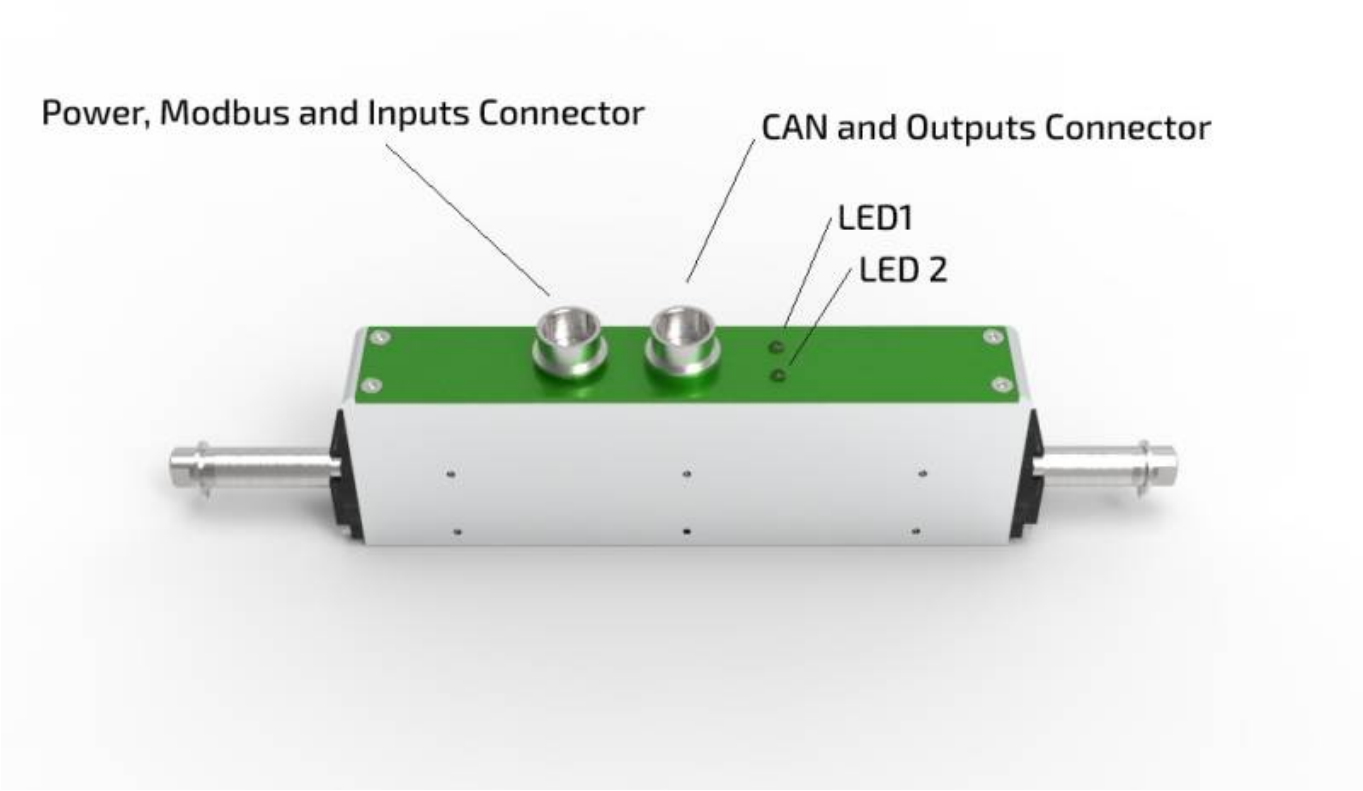
Anschlüsse - NLi080Q oder NLi080X

CANopen und MODBUS RTU - DOPPELSTECKVERBINDER



NLi080Q/X ist mit Doppelsteckverbindern Hirose HR10A-10P-12S ausgestattet, das Kabel DA00002011 vom Motor und die SPS hat die folgende Konfiguration am D-SUB-15-Steckverbinder (männlich).



STECKVERBINDER NAHE DER LED-POSITION

PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	FUNKTION
1	NC	NC	
2	CAN_H	CAN HIGH	
3	GND	Masse	
4	+24VDC	Stromversorgung	
5	+24VDC	Stromversorgung	
6	GND	Masse	
7	GND	Masse	
8	CAN_H	CAN HIGH	
9	CAN_RES	TERMINIERUNGSWIDERSTAND	

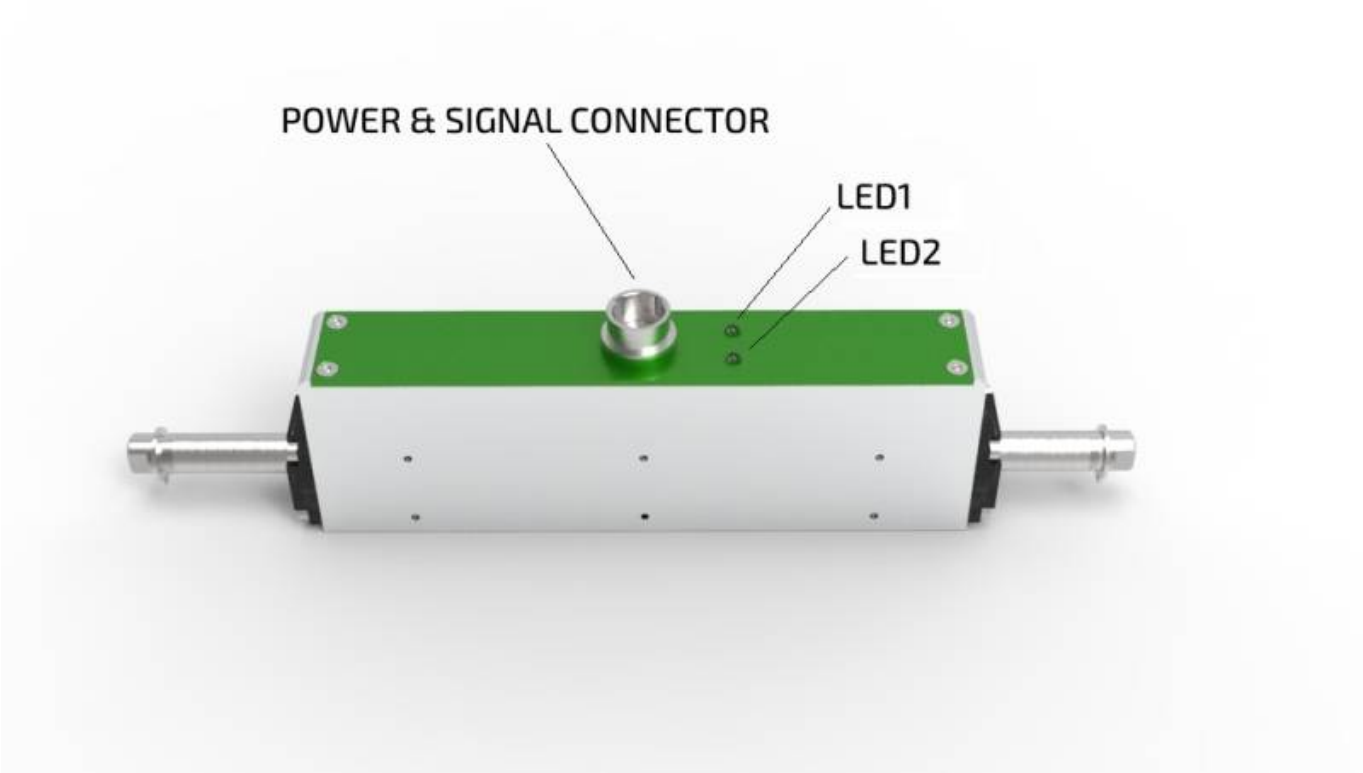
10	DIG_OUT_0	Digitalausgang 0 (24V-Logik, PNP)	Motor läuft
11	DIG_OUT_1	Digitalausgang 1 (24V-Logik, PNP)	Motorfehler
12	CAN_L	CAN LOW	

Um die Terminierung am Knoten zu haben, machen Sie bitte einen Jumper zwischen CAN_RES und CAN_L (Pin 9 und Pin 11)

STECKVERBINDER AUF DER GEGENÜBERLIEGENDEN SEITE

PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	FUNKTION
1	RS485_B	Modbus B	
2	RS485_A	Modbus A	
3	GND	Masse	
4	+24VDC	Stromversorgung	
5	+24VDC	Stromversorgung	
6	GND	Masse	
7	GND	Masse	
8	DIG_IN0	Digitaleingang 0 (24V-Logik)	Aktivieren / Homing
9	DIG_IN1	Digitaleingang 1 (24V-Logik)	Bewegung auslösen
10	CAN_H	CAN HIGH	
11	CAN_L	CAN LOW	
12	NC	NC	

Nur MODBUS RTU - EINZELNER STECKVERBINDER



NLi080Q/X ist mit einem einzelnen Steckverbinder Hirose HR10A-10P-12S ausgestattet, das Kabel

DA00002011 vom Motor und die SPS hat die folgende Konfiguration am D-SUB-15-Steckverbinder (männlich).



D-SUB-15 Pinbelegung	SIGNAL	BESCHREIBUNG	FUNKTION
1	RS485_B	Modbus B	
2	RS485_A	Modbus A	
3	GND	Masse	
4	+24VDC	Stromversorgung	
5	+24VDC	Stromversorgung	
6	GND	Masse	
7	GND	Masse	
8	DIG_IN_0	Digitaleingang 0 (24V-Logik)	Aktivieren / Homing
9	DIG_IN_1	Digitaleingang 1 (24V-Logik)	Bewegung auslösen
10	DIG_OUT_0	Digitalausgang 0 (24V-Logik, PNP)	Motor läuft
11	DIG_OUT_1	Digitalausgang 1 (24V-Logik, PNP)	Motorfehler
12	DIG_OUT_2	Digitalausgang 2 (24V-Logik, PNP)	Programmierbar

Der programmierbare Ausgang hat die folgenden Optionen: In Position, Homing läuft, Übertemperaturfehler, Sin/Cos-Fehler, I2T-Fehler, Master-Sync, Greiferbefehl. Dies ist mit der NILAB-Starter-Software programmierbar.

Pinbelegung HIROSE-Steckverbinder auf der Motorseite



PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	FUNKTION
9	DIG_OUT_2	Digitalausgang 2 (24V-Logik, PNP)	Programmierbar
8	GND	Masse	
7	+24VDC	Stromversorgung	
6	+24VDC	Stromversorgung	
5	GND	Masse	
4	DIG_IN_0	Digitaleingang 0	Aktivieren / Homing
3	DIG_IN_1	Digitaleingang 1	Bewegung auslösen
2	DIG_OUT_0	Digitalausgang 0 (24V-Logik, PNP)	Motor läuft
1	DIG_OUT_1	Digitalausgang 1 (24V-Logik, PNP)	Motorfehler
10	RS485_TX	Modbus	
11	RS485_RX	Modbus	
12	GND	Masse	

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:connections_nli080

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