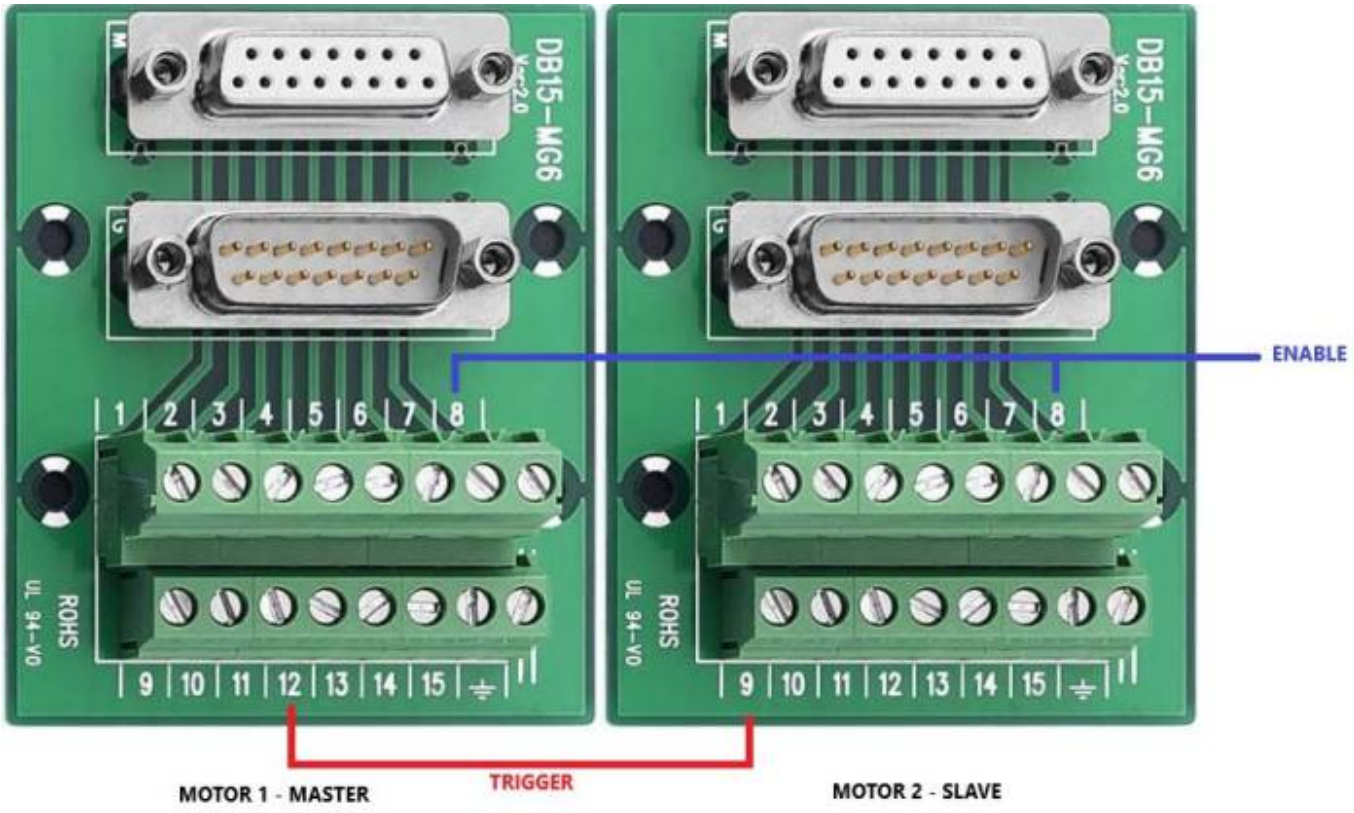
Master- und Slave-Modus

Wenn zwei oder mehr Achsen ohne SPS synchronisiert werden müssen, die ein Triggersignal auf digitaleingang 1 sendet, kann ein NLi-Motor als Master verwendet werden, um die anderen zu synchronisieren.

Verbindung zwischen den beiden Motoren

Pin 12 (Digitalausgang 2) des Master-Motors muss mit Pin 9 (Digitaleingang 1) des Slave-Motors verbunden werden.
Pin 8 (Digitaleingang 0) muss auf 24 VDC gesetzt werden, um die Bewegung zu starten.

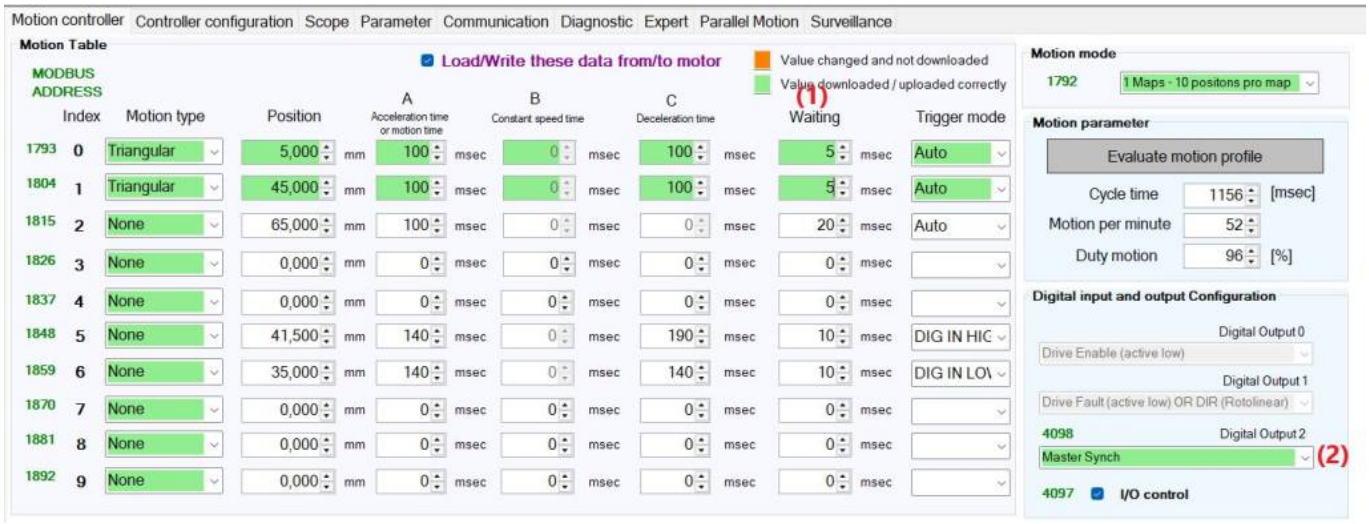


Beispiel für die Konfiguration der beiden Achsen

Die Wartezeit des Masters und des Slaves muss auf eine Wartezeit von 5 ms gesetzt werden (1). Auf dem Master-Motor muss der Parameter 4098 Digital Output 2 auf Master-Sync ausgewählt werden (2).

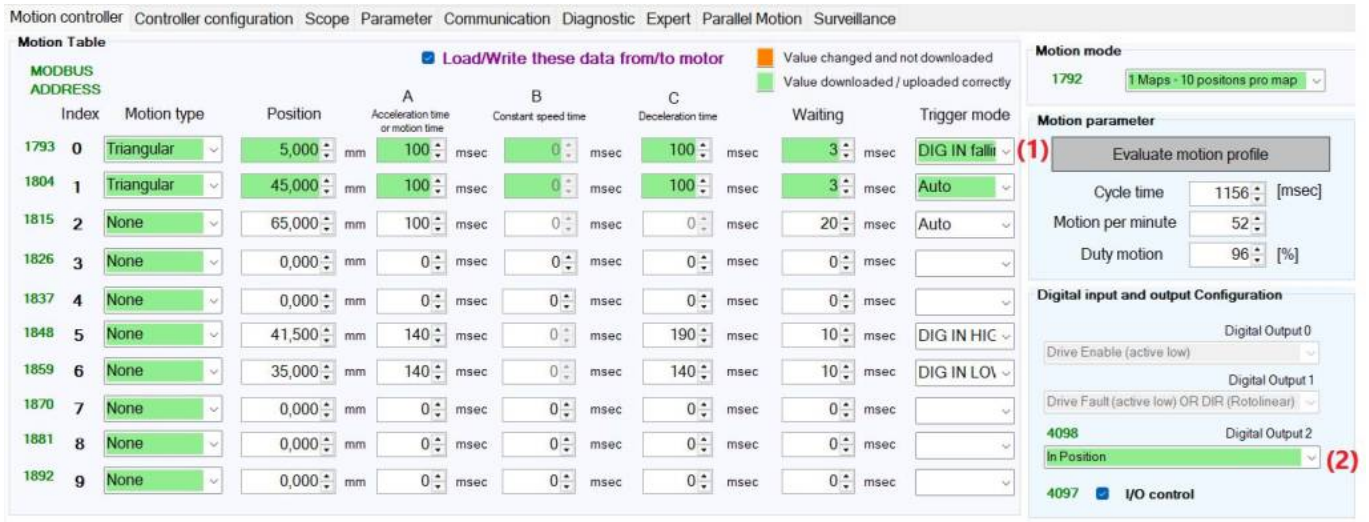
In Bezug auf die Homing-Geschwindigkeit, bitte eine niedrige Geschwindigkeit (zum Beispiel 10 mm/s) im Master-Motor und eine mittlere Geschwindigkeit (zum Beispiel 50 mm/s) im Slave-Motor angeben.
Dies soll sicherstellen, dass das automatische Homing des Slaves abgeschlossen ist, bevor der Master-Motor die Bewegung startet.

Master-Konfiguration



Slave-Konfiguration

Der Triggermodus des Index 0 (erste Zeile) muss auf DIG-IN-Fallflanke (1) gesetzt werden mit einer Wartezeit von 3 ms und der Parameter 4098 Digital Output 2 muss auf In Position gesetzt werden (2)



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

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

Last update: **2026/09/11 16:09**