MODBUS-RTU-Kommunikation

Kommunikationsschnittstelle

Die integrierten Linearmotoren sind mit einer MODBUS-RTU-Kommunikationsschnittstelle für die Programmierung ausgestattet. Jede SPS mit MODBUS-RTU-Schnittstelle kann in Kombination mit diesem Motor verwendet werden.

Die unterstützten MODBUS-Modi sind:

1. Mehrere Halteregister lesen - Funktionscode 3
2. Einzelnes Halteregister schreiben - Funktionscode 6

Bitte beachten Sie, dass Sie maximal 2 Register pro Leseoperation mit der Standard-Kommunikationsgeschwindigkeit von 38400 und Parity Even lesen können. Die MODBUS-Parameter sind je nach beteiligter Funktion in verschiedenen Bereichen organisiert.

PARAMETERBEREICH	STARTERADRESSE Dezimal	ENDADRESSE Dezimal	GRÖSSE
Antriebsparameter	0	1024	1024
Anwendungsparameter	1536	1792	256
Bewegungstabelle	1793	1902	109
Oszilloskop-Konfiguration	2000	2008	8
Eingangsvariablen	4096	4159	63
Ausgangsvariablen	4608	4671	63
Oszilloskop-Daten	4672	6723	2051
Diagnose-Datenprotokollierung Temperatur	7000	7512	512
Diagnose-Datenprotokollierung Strom	7513	8025	512

command word - Adresse 4096

Bitte beachten Sie, dass bei Funktionscode 6 (Register schreiben) die Antwort auf diese Register-Schreiboperation nicht vorhanden sein wird.

WERT	BESCHREIBUNG
0	Kein Befehl
1	Homing starten
2	Reserviert
3	Antrieb aktivieren
4	Antrieb deaktivieren
5	Manuelles Homing
6	Fehlerreset
7	Phasenberechnung - Bewegungstest
8	Konfiguration in Flash speichern
9	Konfiguration aus Flash lesen
10	Bewegung starten

11	Bewegung stoppen
12	Antriebsreset

status word - Adresse 4608

WERT	BESCHREIBUNG
0	Antrieb-Init-Zustand
1	Bereit
2	Phasenberechnung - Bewegungstest
3	Automatisches Homing
4	Manueller Modusbetrieb
5	Lauf
6	I2T-Fehler
7	Manuelles Homing
8	Konfiguration in Flash schreiben
9	Schreiben in Flash abgeschlossen
10	Flash-Fehler
11	Konfiguration aus Flash lesen
12	Flash-Störung
13	SIN/COS-Encoder-Überbereich
14	Motor-Übertemperatur
15	Überstrom der Leistungsstufe
16	DC-Link-Überbereich

DOKUMENT	DATEI
Liste der MODBUS-Register	:integrated_drive_motors:modbus_register_microdrive.xlsx

Digitale Ein- und Ausgangssignale

Die integrierten Linearmotoren sind mit 2 digitalen Eingängen und 3 digitalen Ausgängen ausgestattet. Der Logikpegel ist 24 V und die Eingänge sind gegen übermäßige Spannungspegel geschützt. Die Ausgangslogik kann NPN (Standard) oder PNP-Ausgang mit internen Pull-up-Widerständen sein.

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

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

Last update: **2026/09/13 18:27**