

Programmiersoftware

Diese Seite beschreibt die **Programmiersoftware** für den Motolab-Aktuator. Der integrierte Motorantrieb wird mit der PC-Software konfiguriert.

Um den integrierten Motorantrieb zu konfigurieren, verwenden Sie bitte die PC-Software namens Motolab Starter:

https://www.nilab.at/download/motolab_starter_ver0-0-1-0/?wpdmdl=6631&refresh=635638e9ee1601666595049

MOTOLAB STARTER - CONFIGURATION TOOL - V0.1.0.0

COM: COM7 | DISCONNECT FROM MOTOR | DOWNLOAD | UPLOAD | STORE | OPMODE: Digital Speed / Motion controller Positioning | FW: 12022

Progress Bar: 0% | 100%

motolab

DRIVE STATUS COM Link

READY

ON OFF

FAULT RESET

AUTOMATIC HOMING

MANUAL HOMING

I/O Status

Digital Input 1

Digital Input 2

Digital Output 1

Digital Output 2

Actuator Status

Motor Speed: -1 RPM

Linear Speed: -0.1 mm/sec

Motor Current: 0.0 A

Current Position: 1.897 mm

Motion Table

Index	Motion type	Position	A	B	C	Waiting	Trigger mode	
793	0	Polynomial	110,000 mm	600 msec	0 msec	300 msec	10 msec	DIG IN risin
804	1	Polynomial	190,000 mm	600 msec	0 msec	300 msec	10 msec	Auto
815	2	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
826	3	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
837	4	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
848	5	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
859	6	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
870	7	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
881	8	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
892	9	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto

Table Mode: 1 Maps - 10 positions pro map | 121 | ☐ Enable Control from Input 1

Motion control

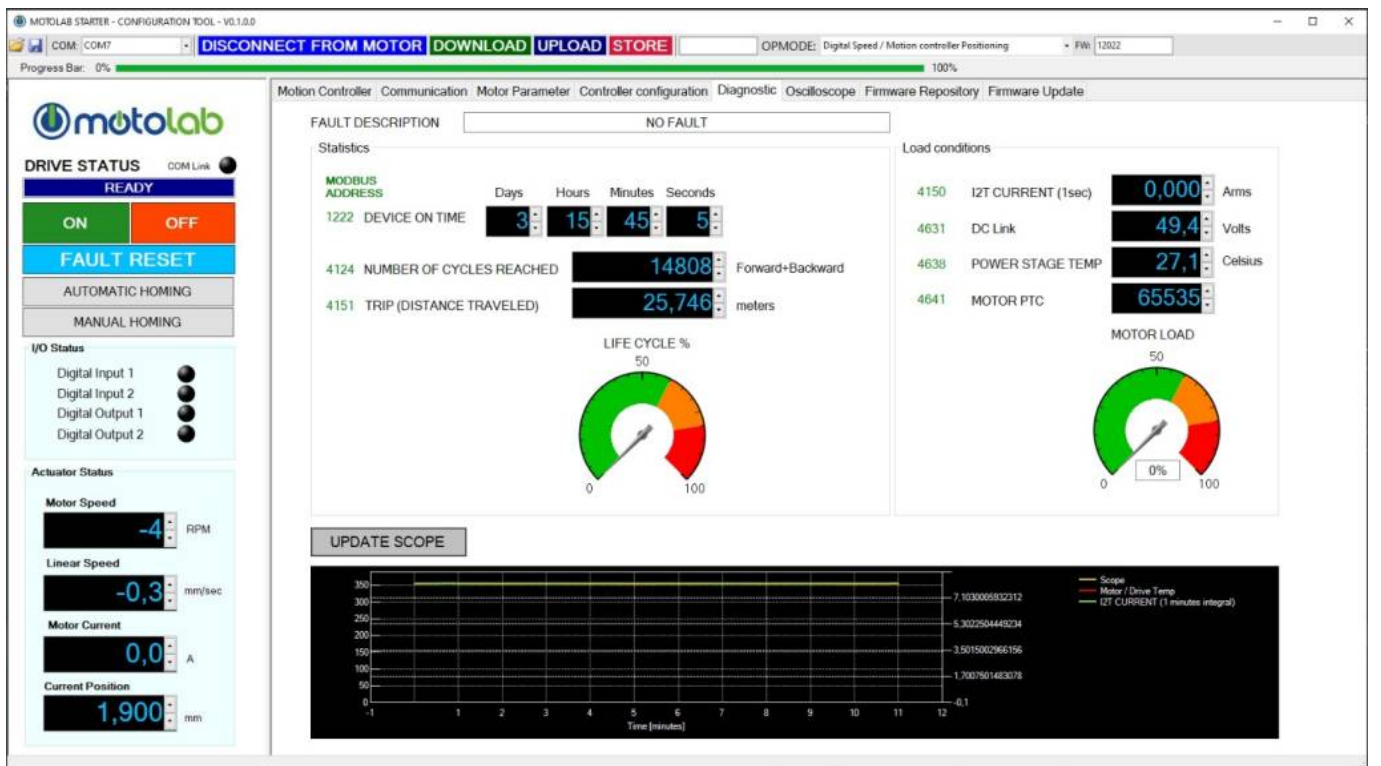
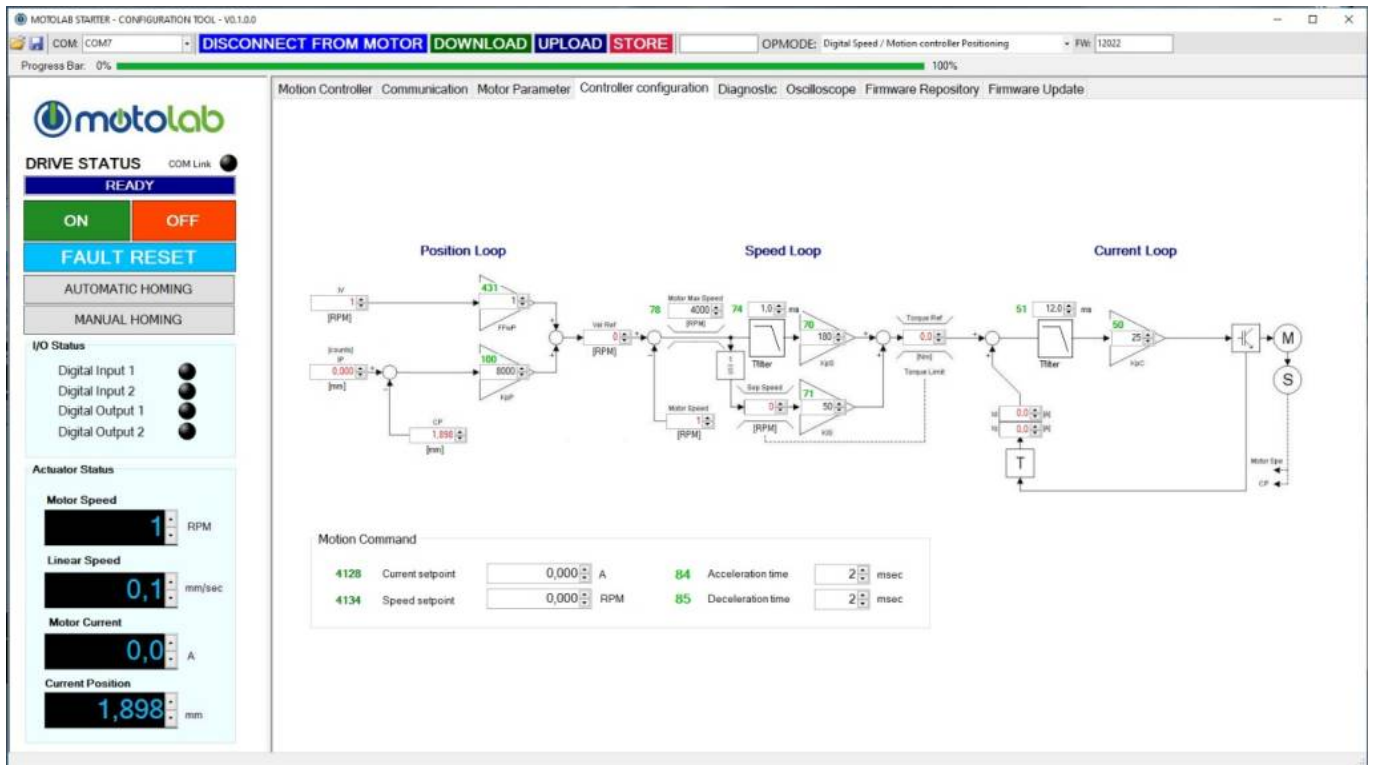
START MOTION | 4149 Mot Index

STOP MOTION | 0

Digital Outputs Setup

154 Digital Output 1 Setup: Brake Control

427 Digital Output 2 Setup: In Position (active low)



Wofür Motolab Starter verwendet wird

- Parametrierung und Inbetriebnahme des integrierten Antriebs.
- Einrichtung und Test der Bewegungsprofile und der Referenzierungssequenzen.
- Echtzeitüberwachung des Antriebsstatus und der Aktuatorposition.
- Diagnose und Fehleranalyse während der Inbetriebnahme.

So gehen Sie vor

- Laden Sie die Motolab-Starter-Software herunter und installieren Sie sie. - Verbinden Sie den Antrieb mit dem PC über das Programmierkabel. - Konfigurieren Sie die Motorparameter und die Bewegungseinstellungen. - Speichern Sie die Konfiguration und verifizieren Sie den Betrieb des Aktuators.

From:

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

Permanent link:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:motolab_actuator:programming

Last update: **2026/09/11 20:30**

