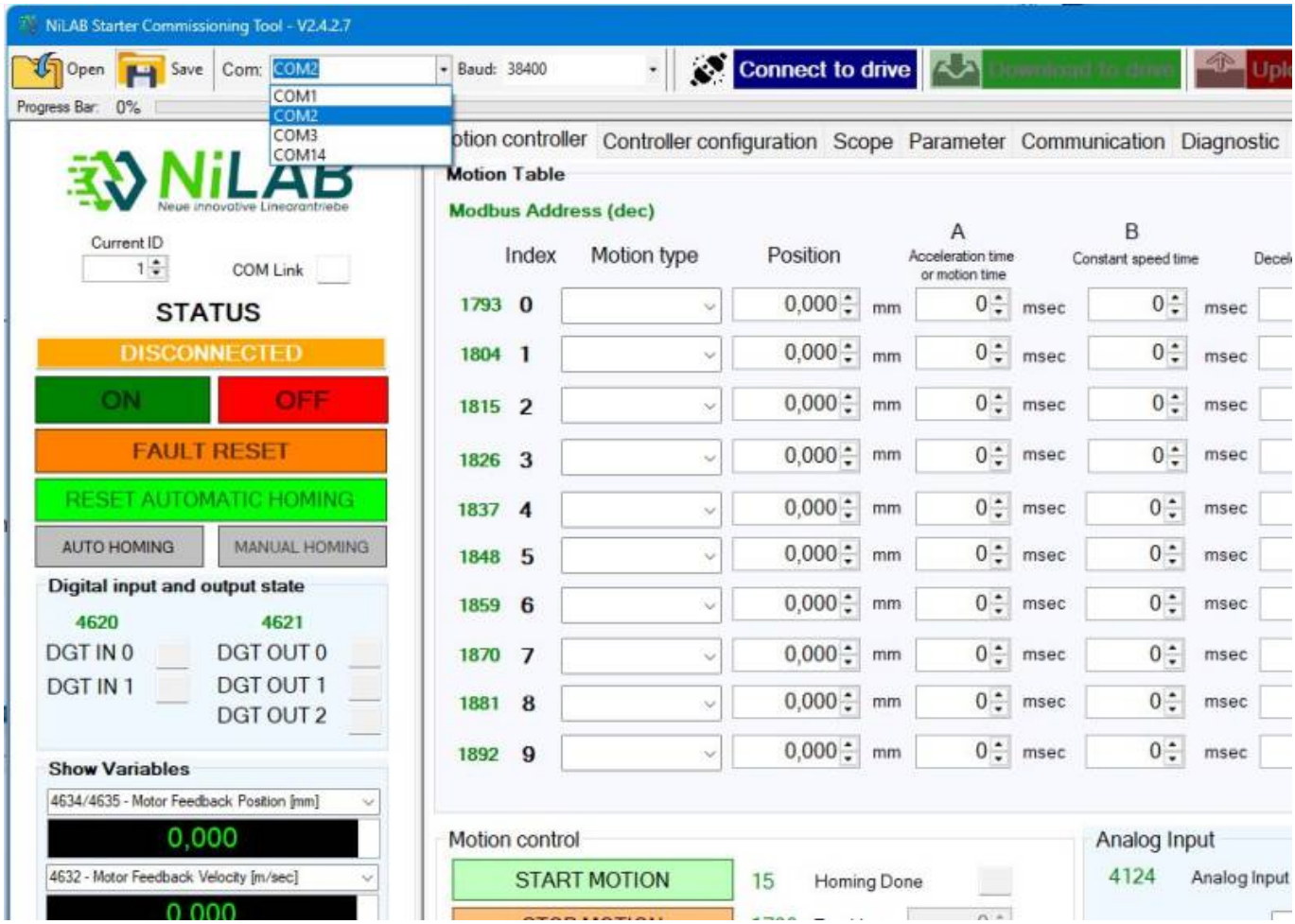
Programmierbox DA012060

Informationen zur Verbindung finden Sie hier:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:prog_box

Um den integrierten Linearmotor mit der NILAB-Starter-Software zu programmieren, benötigen Sie das Programmierkabel DA012060. Dieses Kabel wandelt USB zu RS232/RS485 um. Das Programmierkabel wird mit einer Steckverbinderbox geliefert, die mit den Steckverbindern kompatibel ist, die mit NLi080Q/X und NLi120QX verwendet werden. **Das Programmierkabel ist nur für Punkt-zu-Punkt-Programmierung und Diagnose mit einem Personal Computer auf Windows-Basis mit unserer Software NILAB Starter.** Um mit mehr als einem Motor mit langem Kabelanschluss über einen PC zu kommunizieren, verwenden Sie bitte einen Standard-USB-zu-MODBUS-RTU-Gateway oder Ethernet-zu-MODBUS-RTU-Gateways.

So verbinden Sie

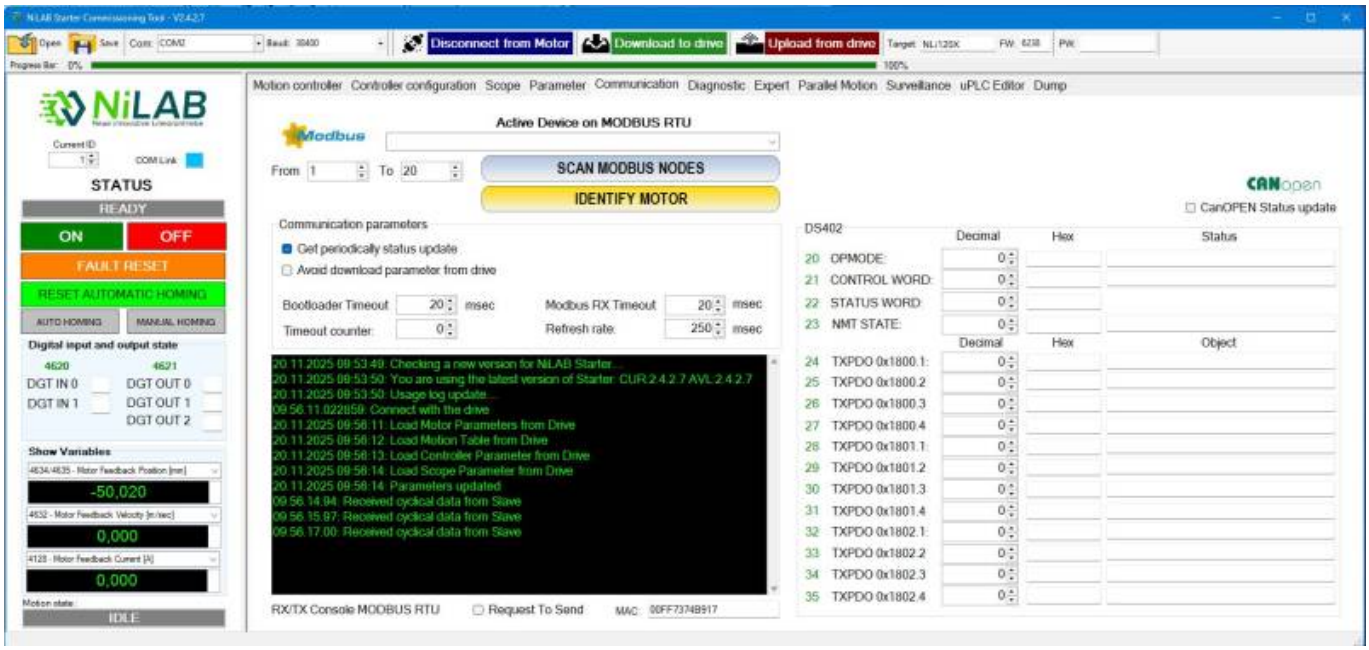
Der erste Schritt ist, das USB-Kabel in den PC zu stecken und zu sehen, welcher der entsprechende COM-Port mit dem Windows-Geräte-Manager ist. Zum Beispiel hier entspricht COM7 dem USB-zu-RS232/RS485-Programmierkabel.



Dann müssen Sie den richtigen in der Combobox-Liste der NILAB-Starter-Software auswählen und dann die Schaltfläche „Connect to Motor“ drücken.

Verbinden über das Kommunikationsfenster

Element
Schaltfläche zum Scannen von Modbus-Knoten, um den tatsächlich mit dem MODBUS verbundenen Motor zu suchen
Listenfeld zur Auswahl des Motors vom MODBUS (die Liste meldet die Seriennummer, die Firmware-Version und den aktuellen Status)
Kontrollkästchen zur Auswahl des Suchintervalls für MODBUS-Knoten (von 1 bis 20 ist Standard)
Kontrollkästchen zur Auswahl der periodischen Statusaktualisierung für kontinuierliche Updates über den Antriebsstatus, digitale Eingangs-/Ausgangsstatus und Achsenstatus
Timeout-Wert für MODBUS-RX-Übertragung und Bootloader-Übertragung
Konsole zum Sehen der RX- und TX-Übertragung auf dem Bus
CANopen-PDOs und Status



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

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

Last update: **2026/09/12 00:06**