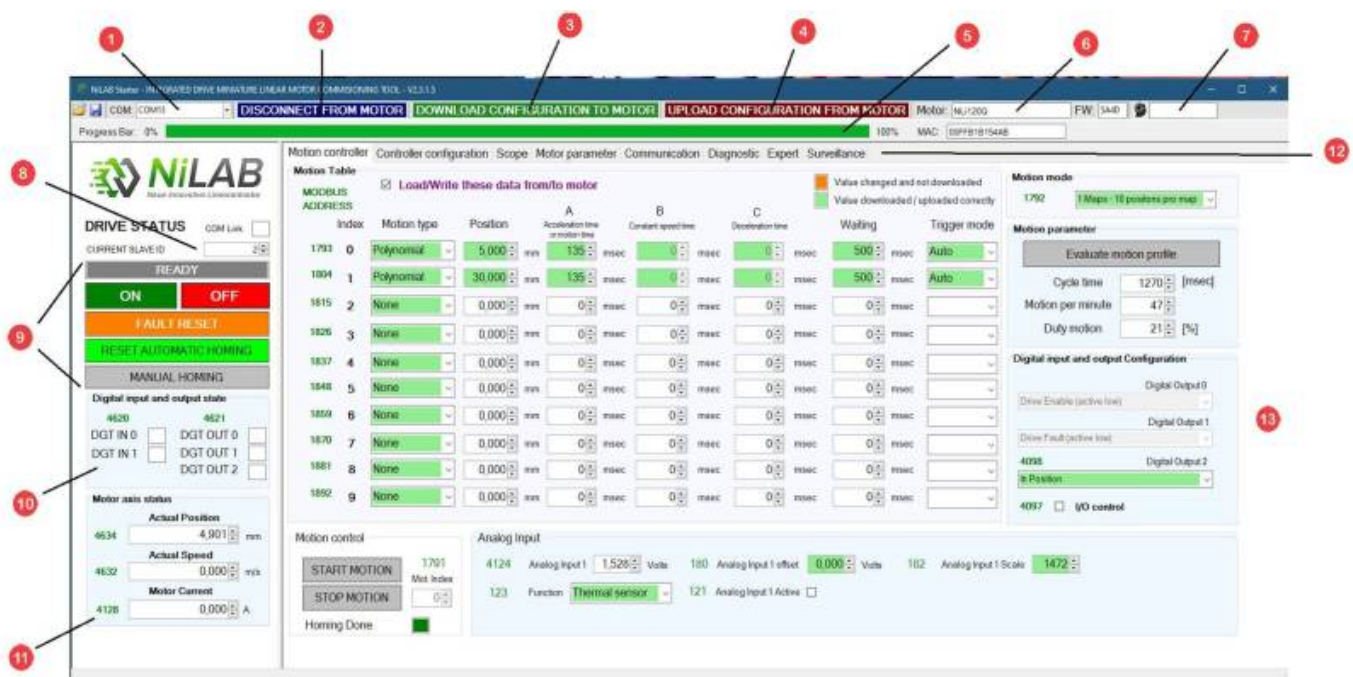


Schnittstellenbeschreibung

Übersicht

Element
Kommunikationsport (Beispiel: COM2, COM3,..)
Schaltfläche zum Aufbauen einer Kommunikation mit dem Motor
Schaltfläche zum Herunterladen der Konfiguration von der Oberfläche zum Motor
Schaltfläche zum Hochladen der Konfiguration vom Motor zur Oberfläche
Fortschrittsbalken, der den Prozentsatz des Download- oder Upload-Verfahrens angibt
Erkannter Motortyp (z. B.: NLI120Q oder NLI080Q)
Feld zum Eingeben des Passworts für den Expertenmodus
Aktuelle Slave-ID
Antriebsstatus und Schaltflächen zum Ein- und Ausschalten, Fehler-Reset und Homing-Verfahren
Status der digitalen Eingänge und Ausgänge
Status der Motorachse (Position, Geschwindigkeit und Strom)
Fensterauswahl (Bewegung, Regler, Scope, Motorparameter, Kommunikation, Diagnose, Experte und Überwachung)
Bewegungstabellenfenster



So laden und speichern Sie die aktuellen Oberflächendaten

Der Benutzer kann sich mit dem Motor über verschiedene COM-Ports verbinden, die Daten, die im Speicher des integrierten Antriebs gespeichert sind, herunter- und hochladen.

Jede Änderung der Zahlen in den Konfigurationsfenstern erfordert das Drücken der Schaltfläche Download to the motor, um die Konfiguration im Speicher des Motors zu aktualisieren. Wenn einige Parameter geändert werden, ändert sich die Farbe zu Orange, um hervorzuheben, welche Zahl in den

Motor heruntergeladen werden muss. Nach dem Download muss die Farbe der Parameter immer grün sein. **BITTE, UM DIE KONFIGURATION DAUERHAFT ZU SPEICHERN - DRÜCKEN SIE WRITE CONFIGURATION TO FLASH**

The screenshot shows the NiLAB Starter Configuration Tool V2.4.1.5 interface. The top bar includes buttons for 'Open', 'Save', 'COM1', 'COM2', 'Disconnect from Motor', 'Download to drive', 'Upload from drive', 'Target: NI1202', 'FW: 621', and 'PW:'. The 'Parameter' tab is selected, showing various configuration options. A red arrow points to the 'Write configuration to flash' button in the 'Flash Memory Command' section.

STATUS
READY
ON OFF
FAULT RESET
RESET AUTOMATIC HOMING
AUTO HOMING MANUAL HOMING

Digital input and output state
4620 DGT IN 0 4621 DGT OUT 0
4632 DGT IN 1 4633 DGT OUT 1
4634 DGT IN 2 4635 DGT OUT 2

Motor axis status
Actual Position: 40.455 mm
Actual Speed: 0.000 mm/sec
Motor Current: 0.000 A
Motion state: IDLE

Homing Setup
00 Homing current threshold: 500 mA
61 Homing speed: 50 mm/s
59 Invert zero position: ☒
58 Trigger mode: Do mechanical stop
104 Soft Landing (vertical axis): ☐

Production Parameter
3 Motor Serial Number: 0
12 Manufactured in: 0 Month
13 Manufactured in: 0 Year

Supply and MODBUS/CAN
4636 Drive Power Supply: 24 Volts
1 Device ID: 1
220 CanOPEN Baudrate: 0 > 1 Mbit/sec

Flash Memory Command
Write configuration to flash
Read configuration from flash
Drive Reset
Read/Write flash only when drive is off

From:

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

Permanent link:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:nilab_starter:interface

Last update: 2026/09/12 00:06

