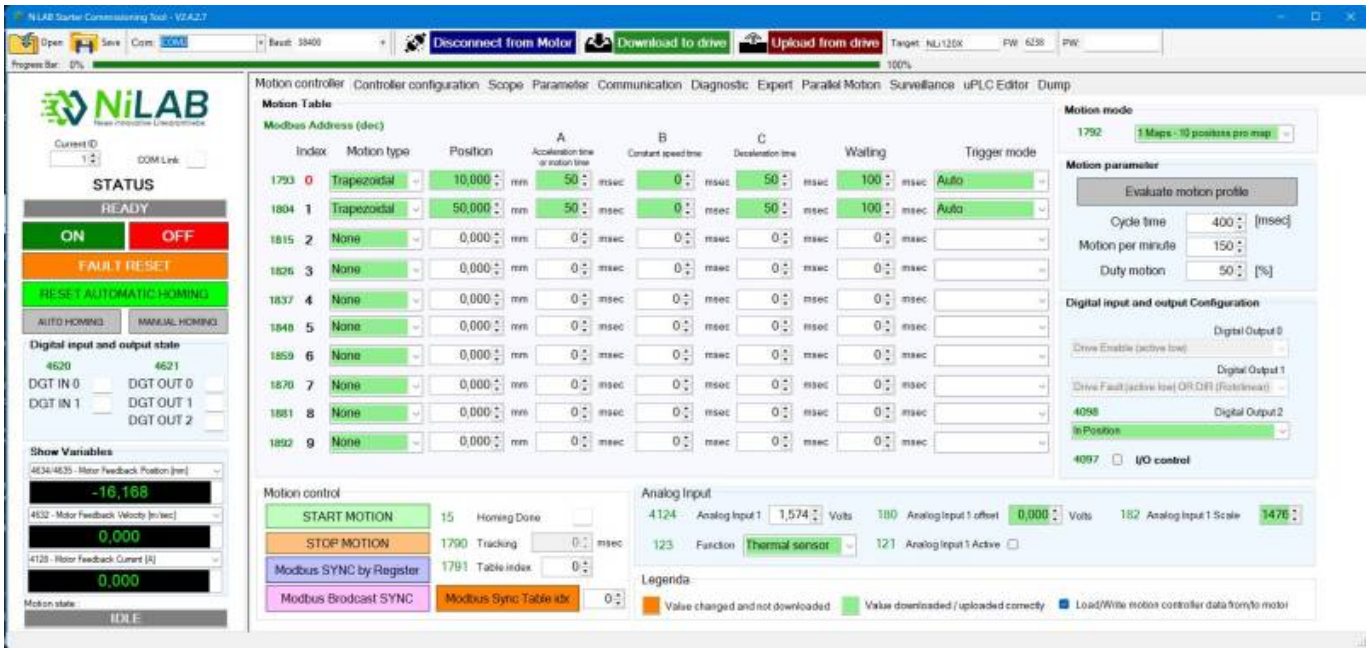
Starter-Oberflächenfenster

Bewegungscontroller

Einfache Bewegungsprogrammierung basierend auf einer Bewegungstabelle, mit mehreren verfügbaren Bewegungstypen (Dreieck, Trapez, Sinus, Polynom und Kraftregelung).

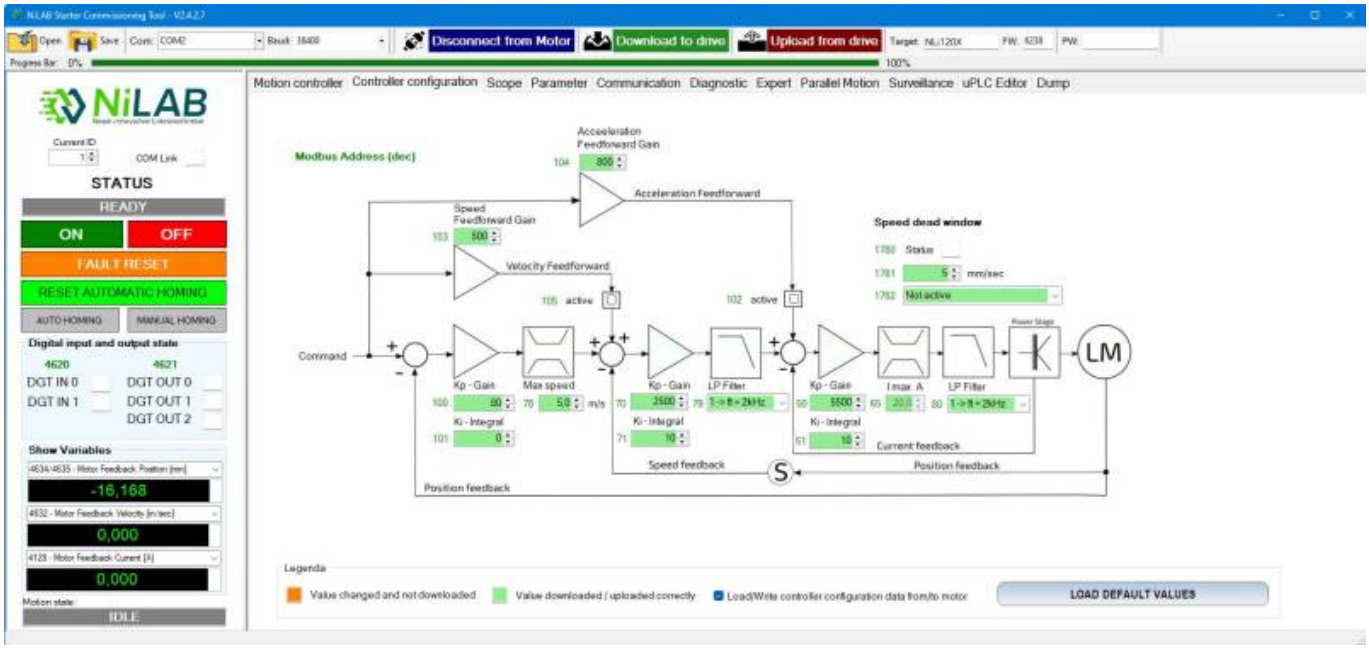
Jede Zeile der Tabelle ist unabhängig konfigurierbar mit einer Positionsziel, Beschleunigungs-/Verzögerungszeit, Wartezeit und Triggermodus.

Vier Bewegungstabellenmodi sind verfügbar: 1 Tabelle mit 10 Positionen, 2 Tabellen mit 5 Positionen pro Tabelle, 3 Tabellen mit 3 Positionen pro Tabelle und 5 Tabellen mit 2 Positionen pro Tabelle.



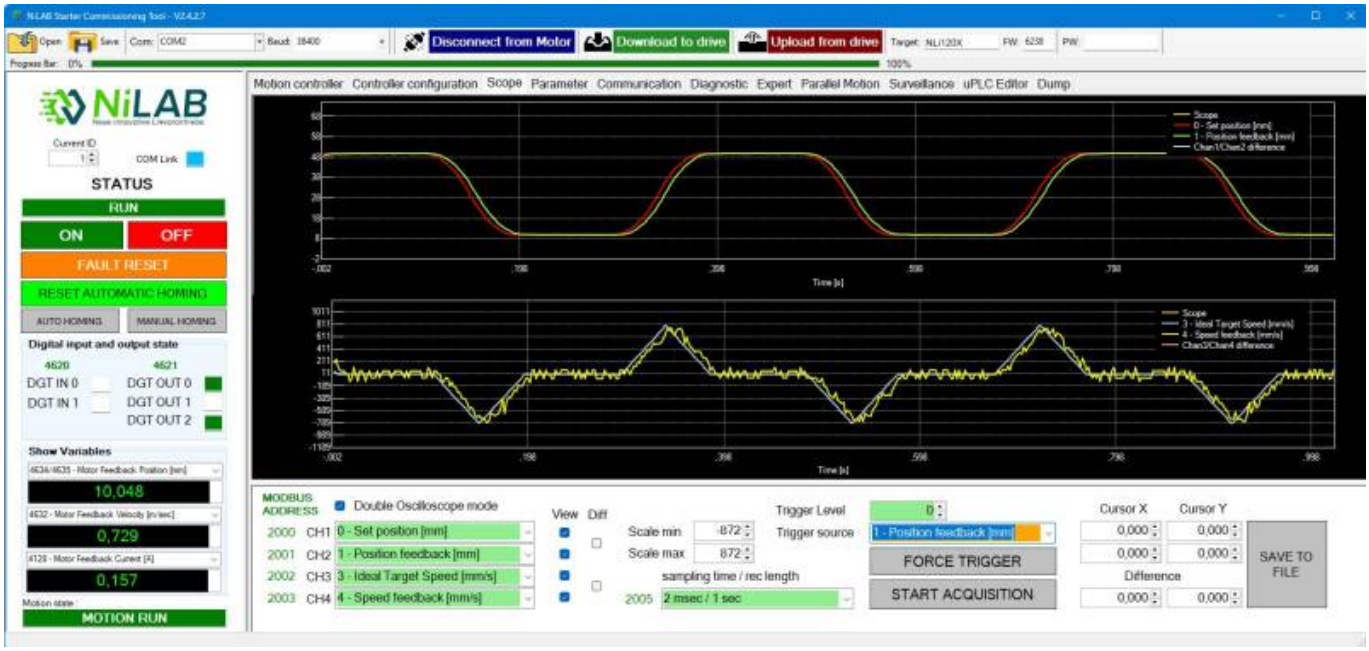
Reglerkonfiguration

Einfache Einrichtung und Abstimmung der Regelparameter für die drei Regelschleifen: Strom, Geschwindigkeit und Position.



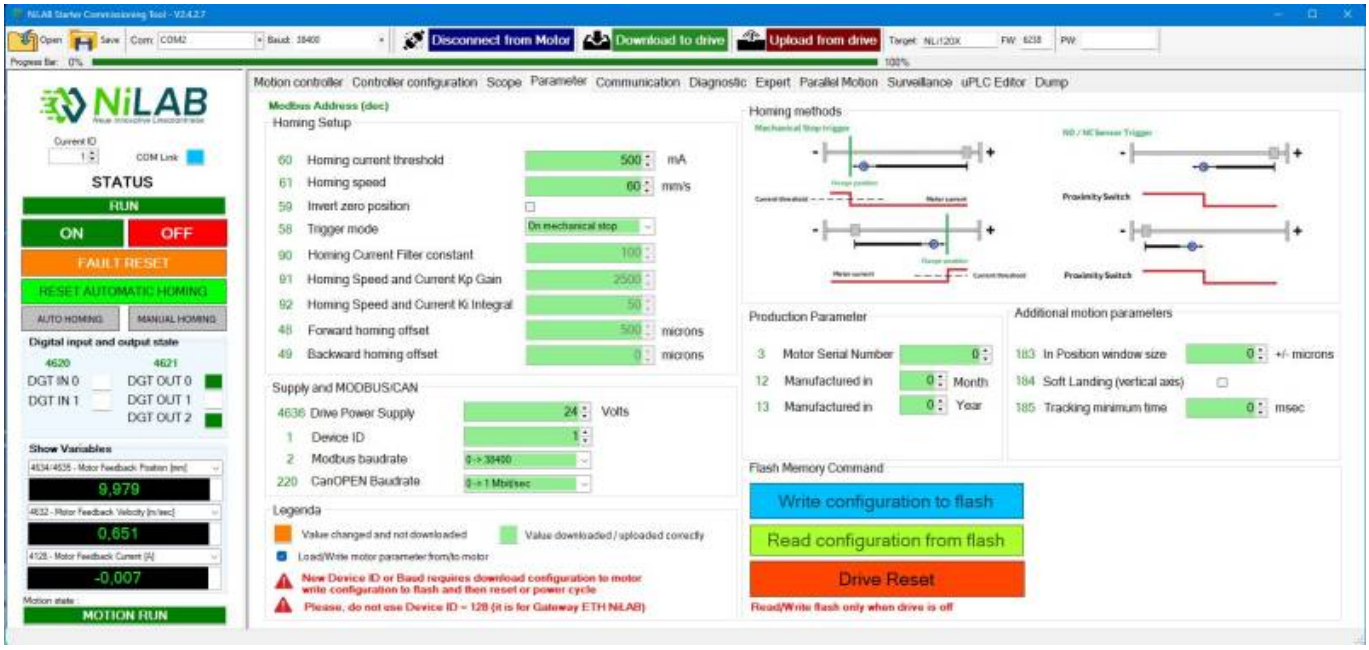
Scope

Ein vierkanaliges Oszilloskop mit fortgeschrittener Triggerung, Cursor-Messungen, wählbarer Abtastzeit und automatischer/manueller Skalierung. Daten können in eine Datei ausgegeben werden.



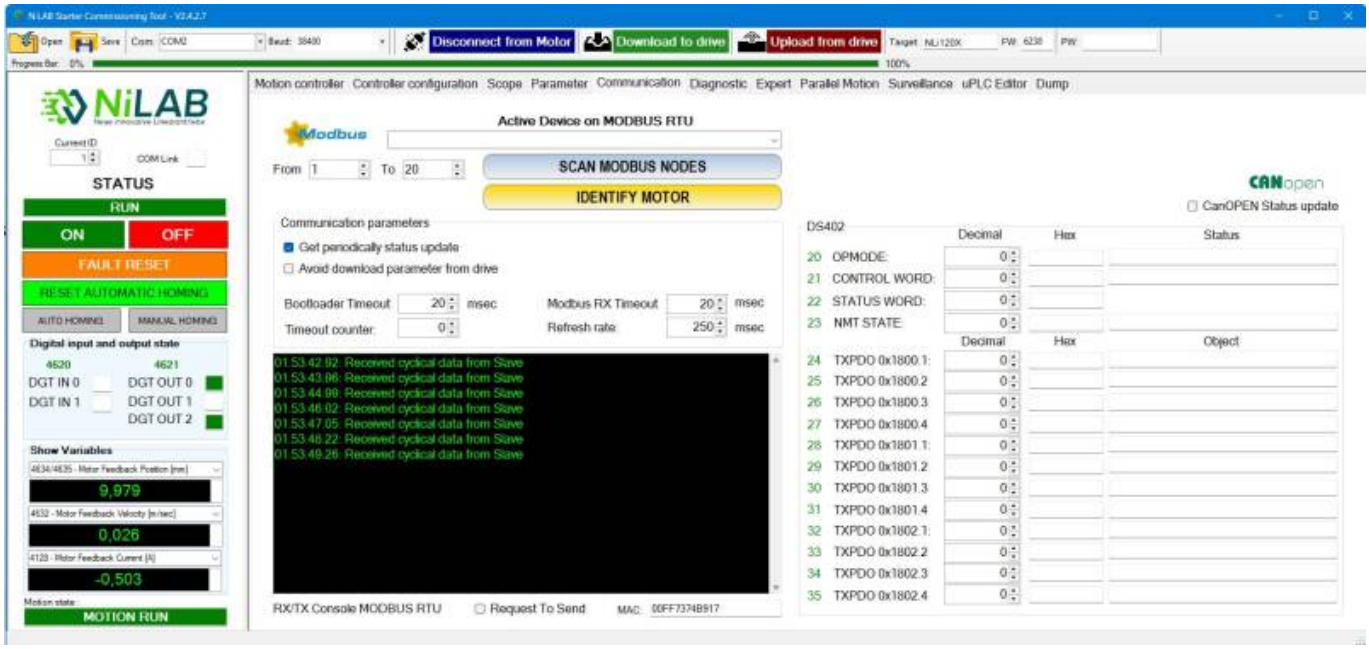
Motorparameter

Benutzerkonfigurierbare Homing-Funktion: auf mechanischen Anschlag oder über einen externen Sensor, mit wählbarer Geschwindigkeit und Richtung. Volle Kontrolle über die Motorparameter — Nenn-, Spitzen-, maximale Temperatur und minimale DC-Versorgungserkennung. Firmware-Update und Produktionsparameter-Visualisierung sind für Wartung verfügbar.



Kommunikation

Eine MODBUS-RTU-Kommunikationskonsole mit einer MODBUS-Knotenscan-Funktion, um die mit dem Bus verbundenen Motoren schnell zu identifizieren.



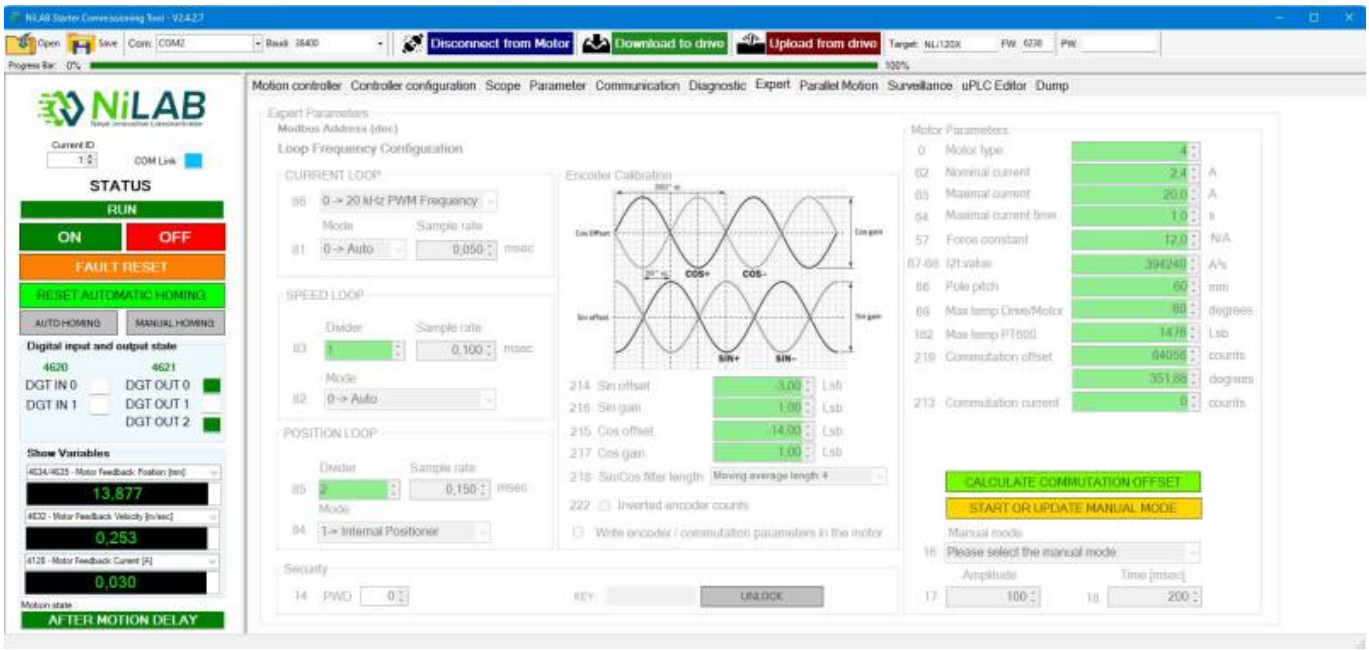
Diagnose

Ein einfaches und vollständiges Diagnosewerkzeug mit Statistiken für Geräte-Einschaltzeit, Anzahl der erreichten Zyklen und Fahrstrecke. Es bietet 512 Minuten Speicher für durchschnittlichen Stromverbrauch und Motortemperatur, mit Scope- und Save-to-File-Optionen sowie Echtzeit-Motorlastbedingungen.



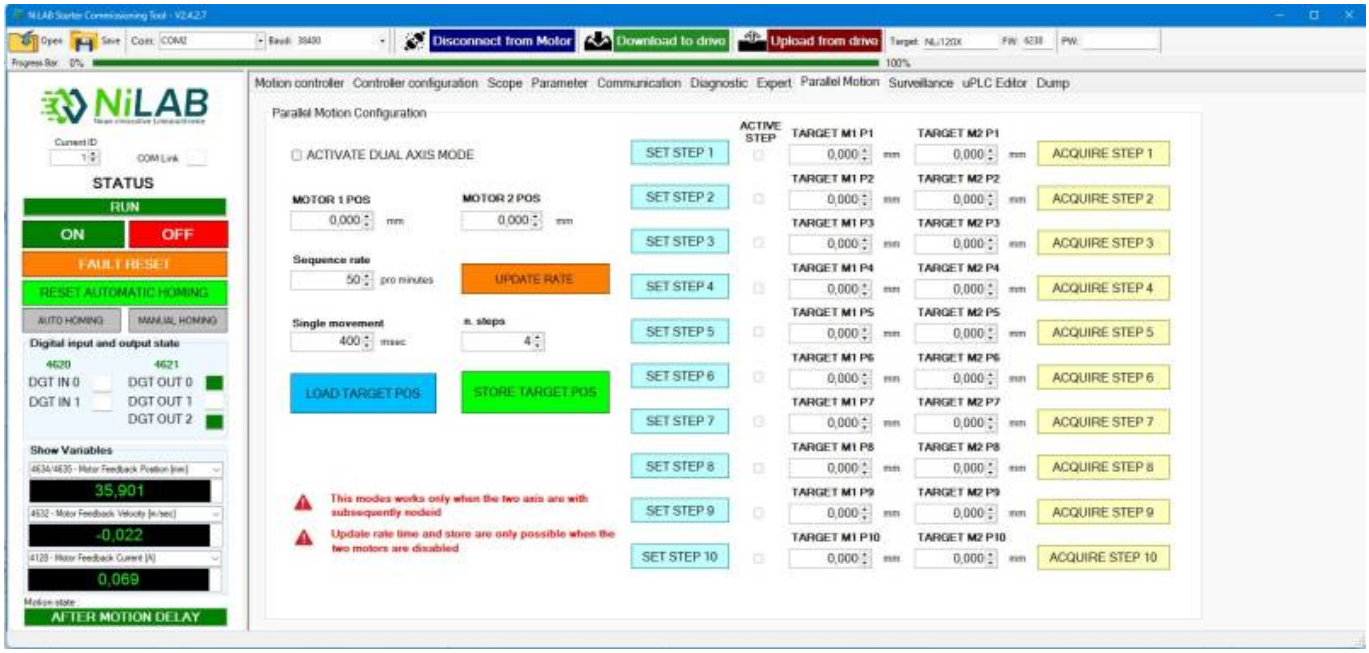
Experte

Auf dieser Seite können Sie die Motorparameter und die Encoder-Kalibrierung mit Phasenberechnung ändern. Sie können auch die Schleifenfrequenz ändern. Der Expertenmodus ist nur mit einer Passwortentsperrung zugänglich.



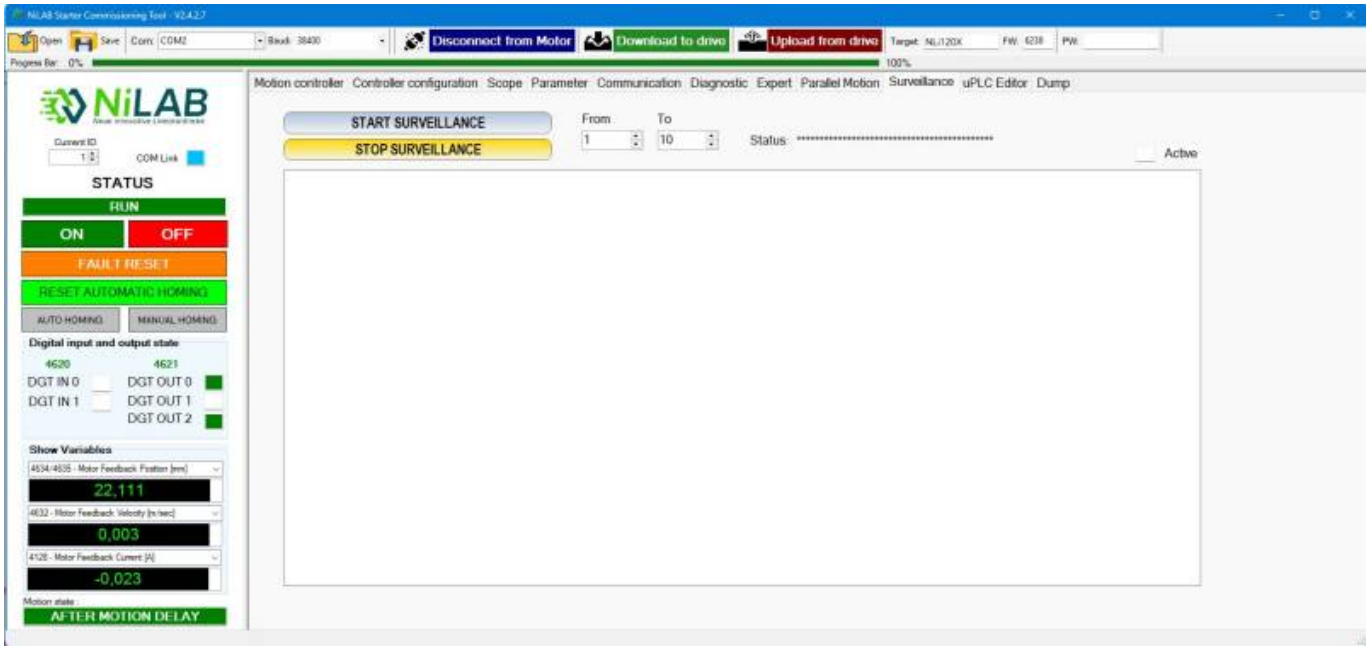
Parallele Bewegung

Parallele Bewegung wird verwendet, um zwei Motoren parallel zu konfigurieren, um parallele kinematische Anwendungen oder synchronisierte Bewegung zwischen zwei Achsen zu realisieren.



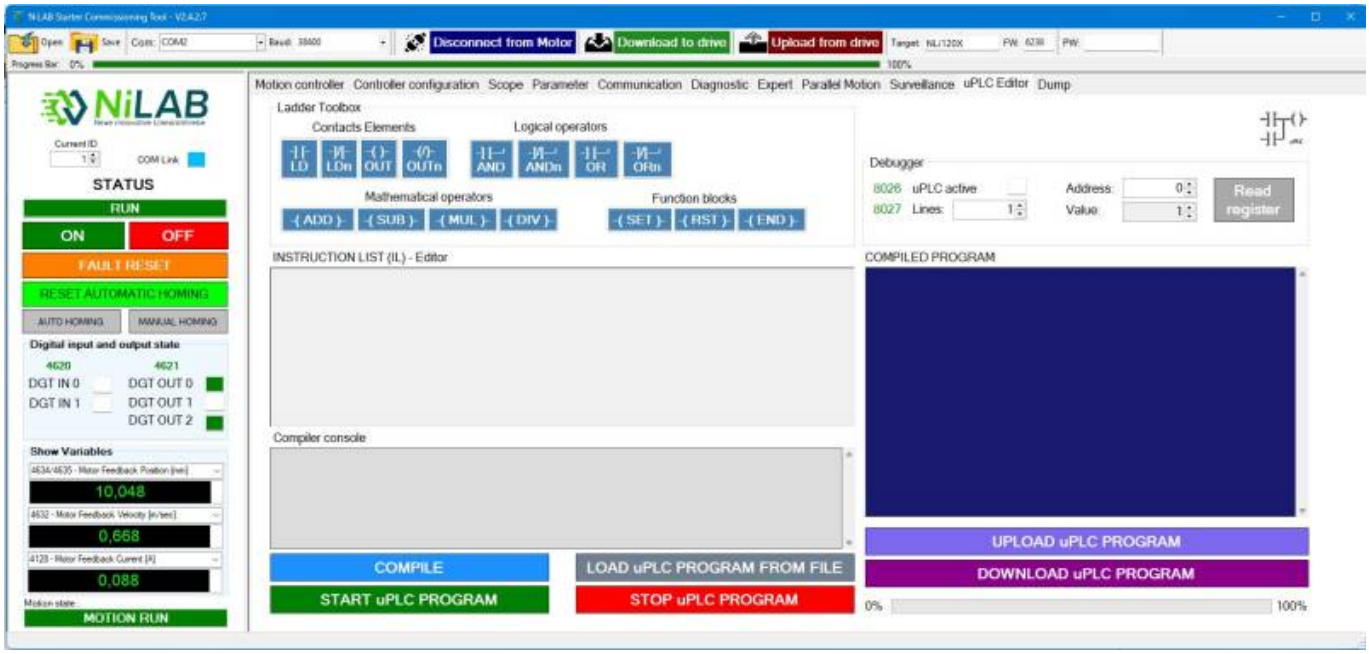
Überwachung

Überwachung wird verwendet, um verschiedene Motoren zu überwachen, die gleichzeitig mit dem MODBUS verbunden sind.



uPLC-Editor

Dieses Fenster wird für interne uPLC-Programmierung verwendet.



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

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

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