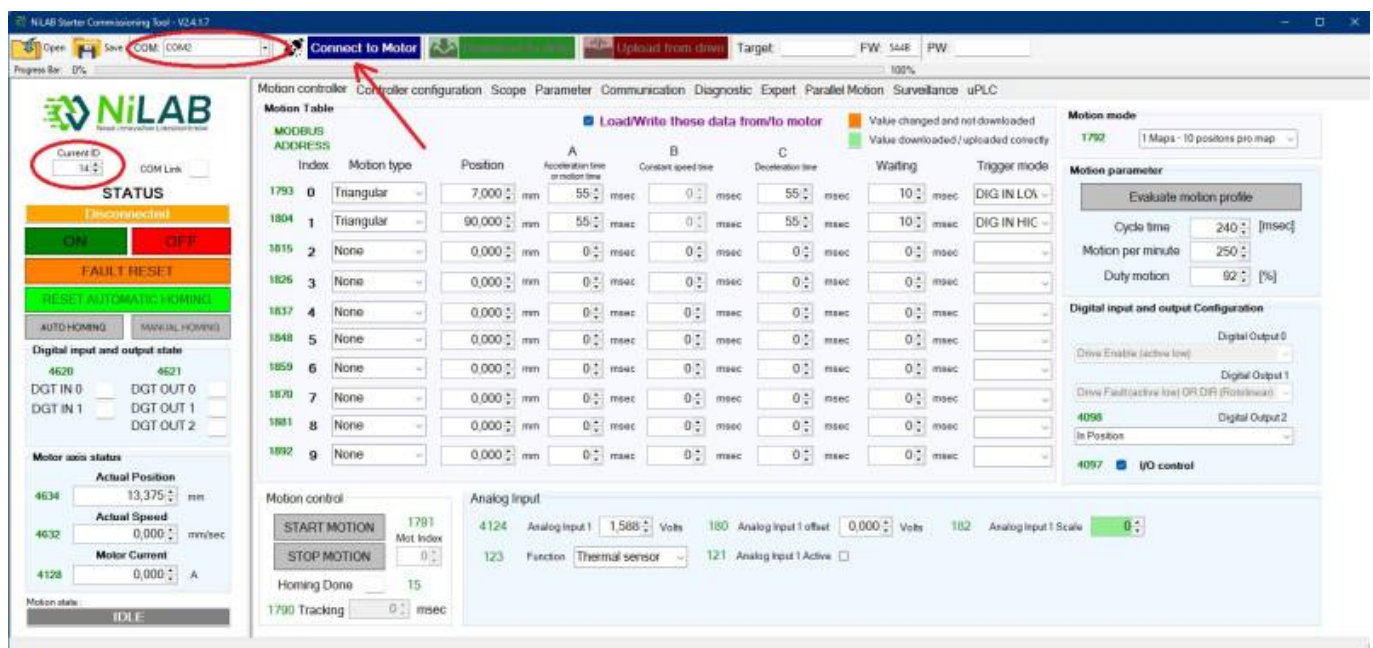


So speichern und laden Sie die Konfiguration neu

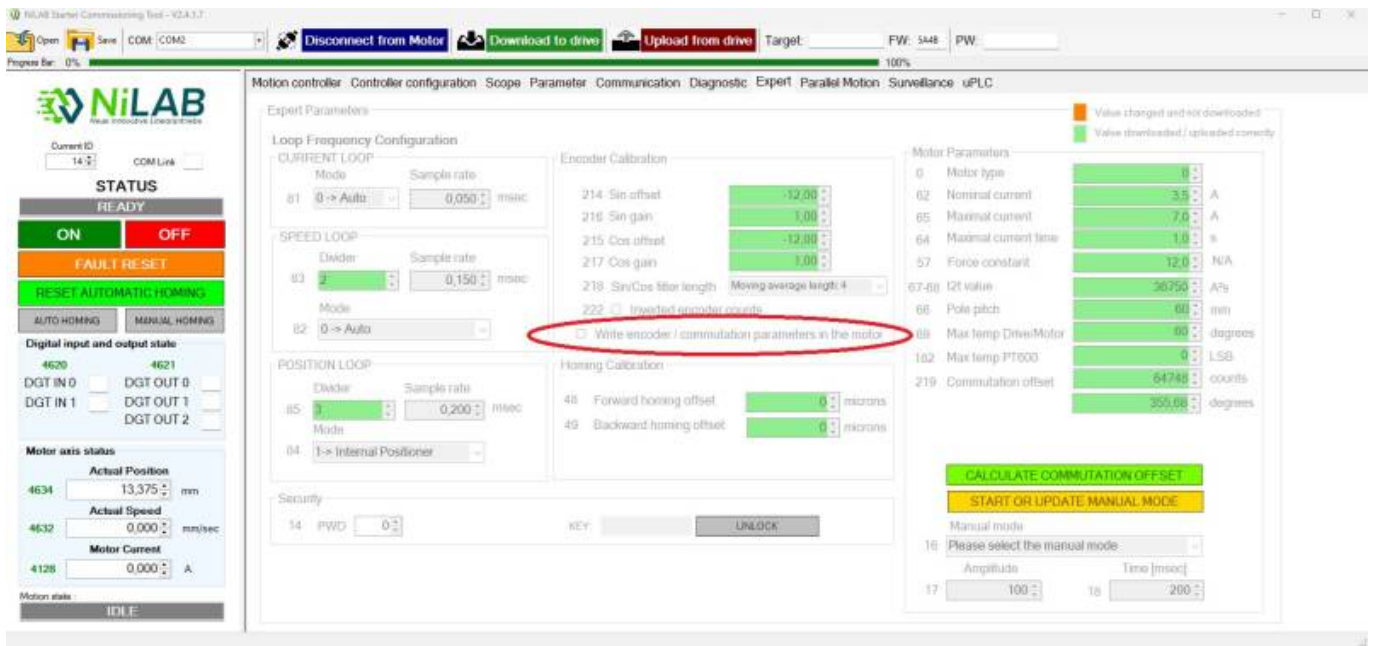
Wenn ein Motor durch einen neuen ersetzt werden muss, während dieselben Parameter beibehalten werden (wie Bewegungsschleifen-Eigenschaften und Steuerungstyp), folgen Sie diesen Schritten:

1. Trennen Sie den Motor von der 24VDC und schließen Sie ihn wieder an, warten Sie 5 Sekunden (Sie müssen die LEDs am Motor blinken sehen und dann nur die grüne LED pulsieren oder blinken, was anzeigt, dass der Motor bereit zur Verwendung ist)

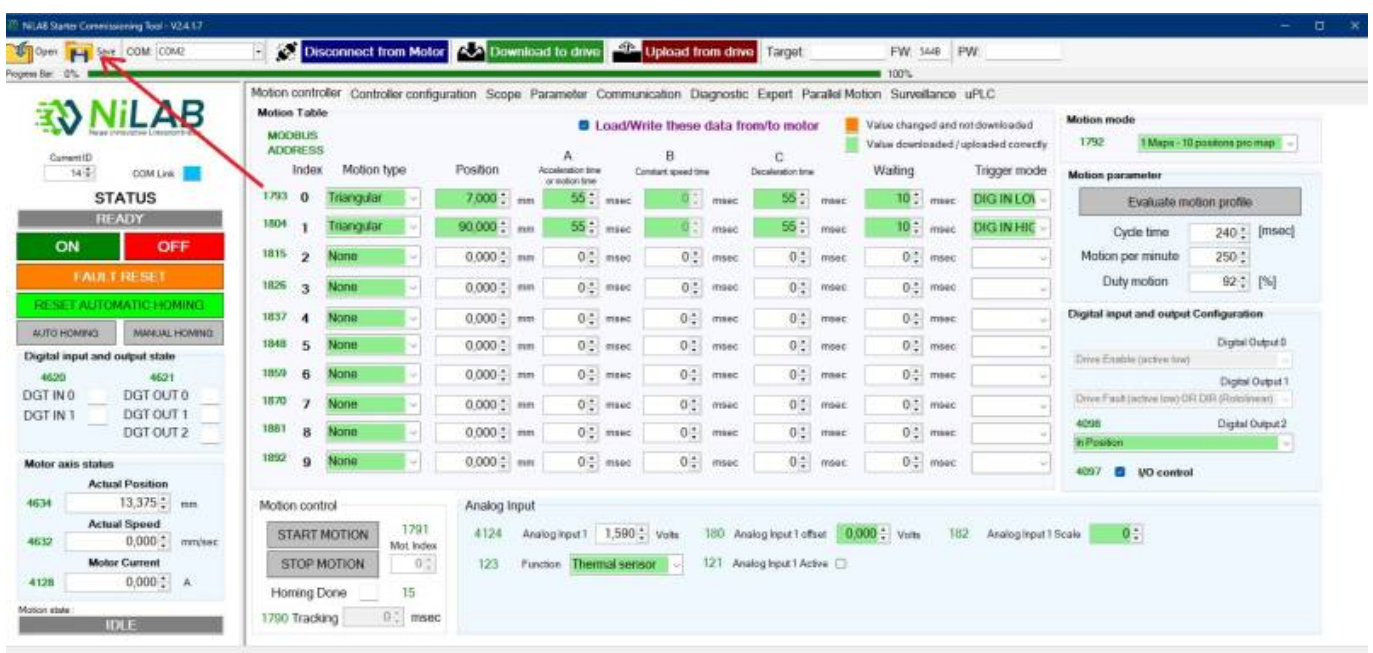
2. Starten Sie eine neue Sitzung der NILAB-Starter-Software. Wählen Sie die richtige aktuelle ID des verbundenen Motors und den richtigen COM-Port für die Kommunikation mit dem USB-zu-RS485-Adapterkabel. Im Beispiel unten ist die ID des Motors 14. Bitte verwenden Sie die richtige ID des Motors. Der Standardwert ist der Wert = 1. Bitte beachten Sie, dass wenn Sie den verfügbaren Motor mit der relativen ID-Nummer kennen müssen, verwenden Sie das Kommunikationsfenster und drücken Sie die Schaltfläche Scan Modbus Nodes, um die Liste zu sehen. Drücken Sie die Schaltfläche Connect to Motor, um zu verbinden.



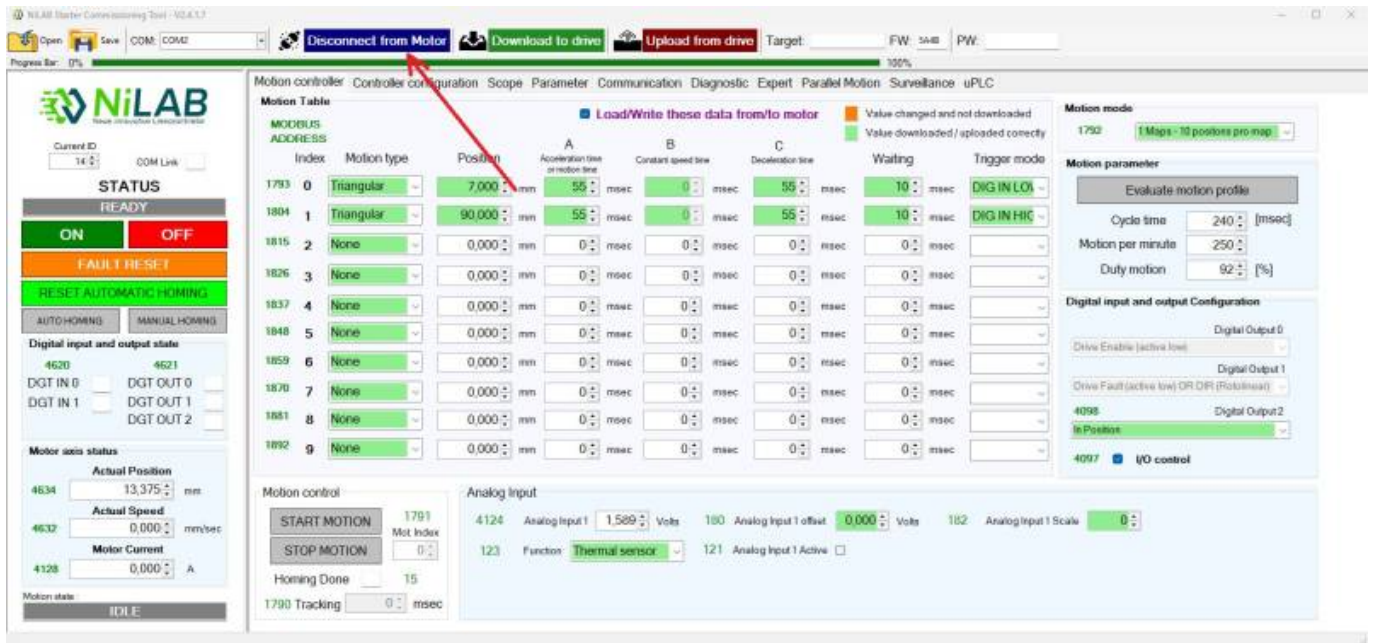
3. Bitte verifizieren Sie, dass das Expertenfenster deaktiviert ist und die Option Write encoder / commutation parameters in the motor nicht angekreuzt ist.



4. Verbinden Sie sich mit dem zu ersetzenden Motor und speichern Sie die aktuelle Konfiguration:

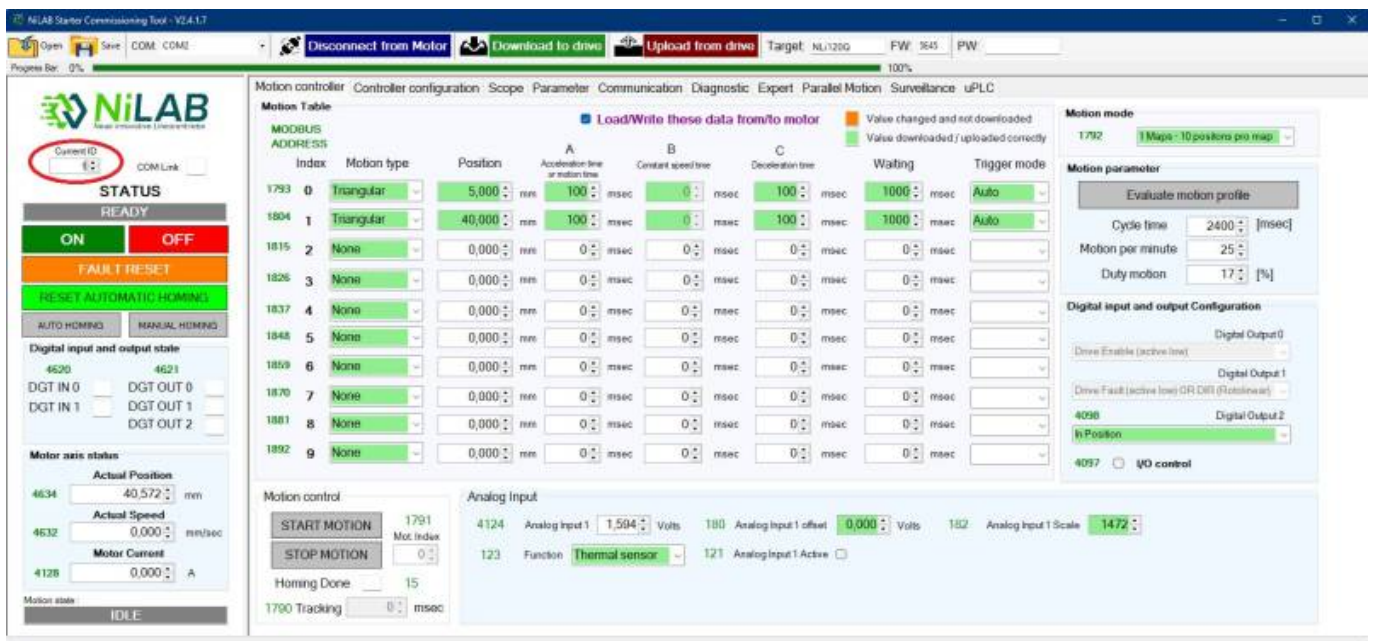


5. Trennen Sie den Motor von NILAB Starter, indem Sie die Schaltfläche Disconnect the Motor drücken



6. Ersetzen Sie nun den ausgewählten Motor durch einen neuen und warten Sie den Boot-Zyklus von 5 Sekunden ab dem Einschalten.

7. Verbinden Sie sich mit dem Motor. Bitte berücksichtigen Sie, dass ein neuer Motor als ID = 1 hat. Ändern Sie die aktuelle ID auf 1 und verbinden Sie, indem Sie die Schaltfläche Connect to Motor drücken



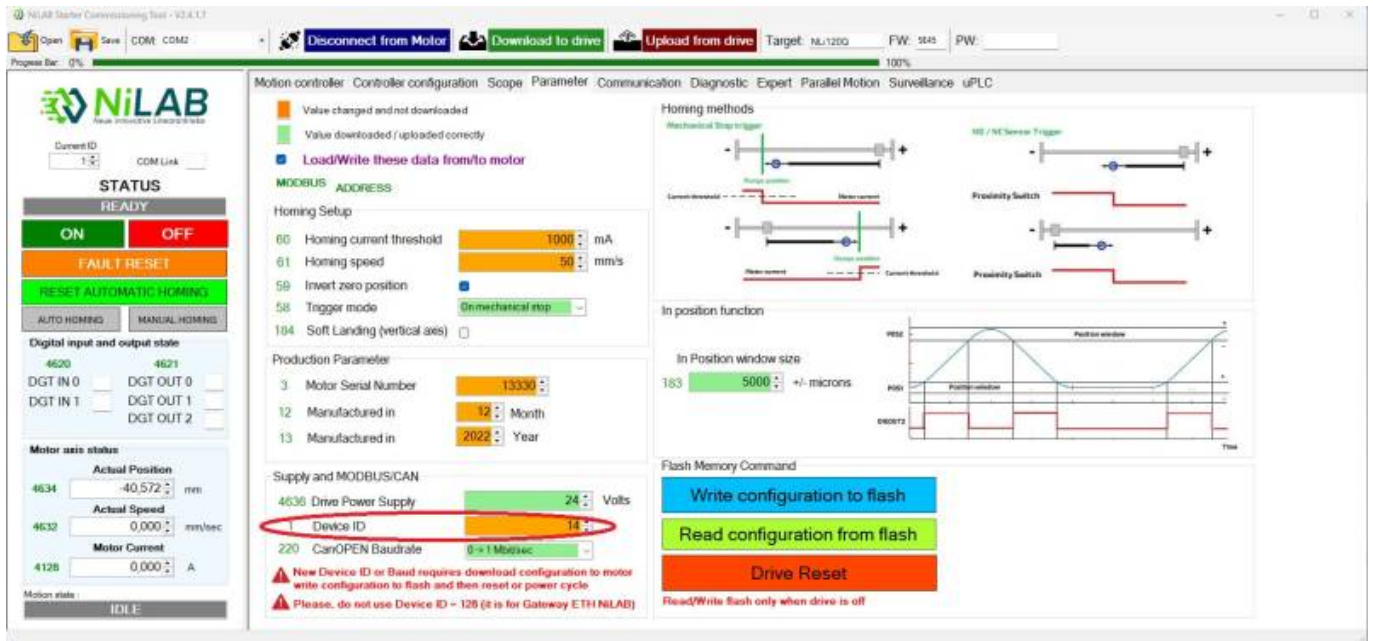
8. Laden Sie die Konfigurationsdatei, die Sie zuvor bei Schritt 4 dieser Liste gespeichert haben.

The screenshot shows the NiLAB Starter Commissioning Tool interface. The top bar includes buttons for 'Open', 'Save', 'COM: COM2', 'Disconnect from Motor', 'Download to drive', and 'Upload from drive'. The 'Target' is set to 'NL1200', 'FW' to 'SE45', and 'PW' to 'PW'. The 'Progress Bar' is at 0%. The 'Motion controller' tab is selected, showing the 'Motion Table' with columns for Index, Motion type, Position, Acceleration time, Constant speed time, Deceleration time, Waiting, and Trigger mode. The 'Motion mode' is set to '1 Maps - 10 positions per map'. The 'Motion parameter' section shows 'Cycle time' at 2400 [msec], 'Motion per minute' at 25, and 'Duty motion' at 17 [%]. The 'Digital input and output Configuration' section shows 'Digital Output 0' as 'Drive Enable (active low)', 'Digital Output 1' as 'Drive Fault (active low) OR DIR (Potolow)', and 'Digital Output 2' as 'In Position'. The 'Motor axis status' section shows 'Actual Position' at 40,572 mm, 'Actual Speed' at 0,000 mm/sec, and 'Motor Current' at 0,000 A. The 'Motion control' section shows 'START MOTION' and 'STOP MOTION' buttons, 'Homing Done' at 15, and '1790 Tracking' at 0 msec. The 'Analog Input' section shows 'Analog Input 1' at 1,594 Volts, 'Analog Input 1 offset' at 0,000 Volts, and 'Analog Input 1 Scale' at 1472.

Nach dem Laden der Datei werden alle Unterschiede in Orange hervorgehoben.

The screenshot shows the NiLAB Starter Commissioning Tool interface after loading a file. The 'Motion Table' shows positions 7,000 and 90,000 mm, which are highlighted in orange. The 'Analog Input' section shows 'Analog Input 1' at 1,592 Volts, which is also highlighted in orange. The 'Motion mode' is set to '1 Maps - 10 positions per map'. The 'Motion parameter' section shows 'Cycle time' at 240 [msec], 'Motion per minute' at 250, and 'Duty motion' at 92 [%]. The 'Digital input and output Configuration' section shows 'Digital Output 0' as 'Drive Enable (active low)', 'Digital Output 1' as 'Drive Fault (active low) OR DIR (Potolow)', and 'Digital Output 2' as 'In Position'. The 'Motor axis status' section shows 'Actual Position' at -40,572 mm, 'Actual Speed' at 0,000 mm/sec, and 'Motor Current' at 0,000 A. The 'Motion control' section shows 'START MOTION' and 'STOP MOTION' buttons, 'Homing Done' at 15, and '1790 Tracking' at 0 msec. The 'Analog Input' section shows 'Analog Input 1' at 1,592 Volts, 'Analog Input 1 offset' at 0,000 Volts, and 'Analog Input 1 Scale' at 0.

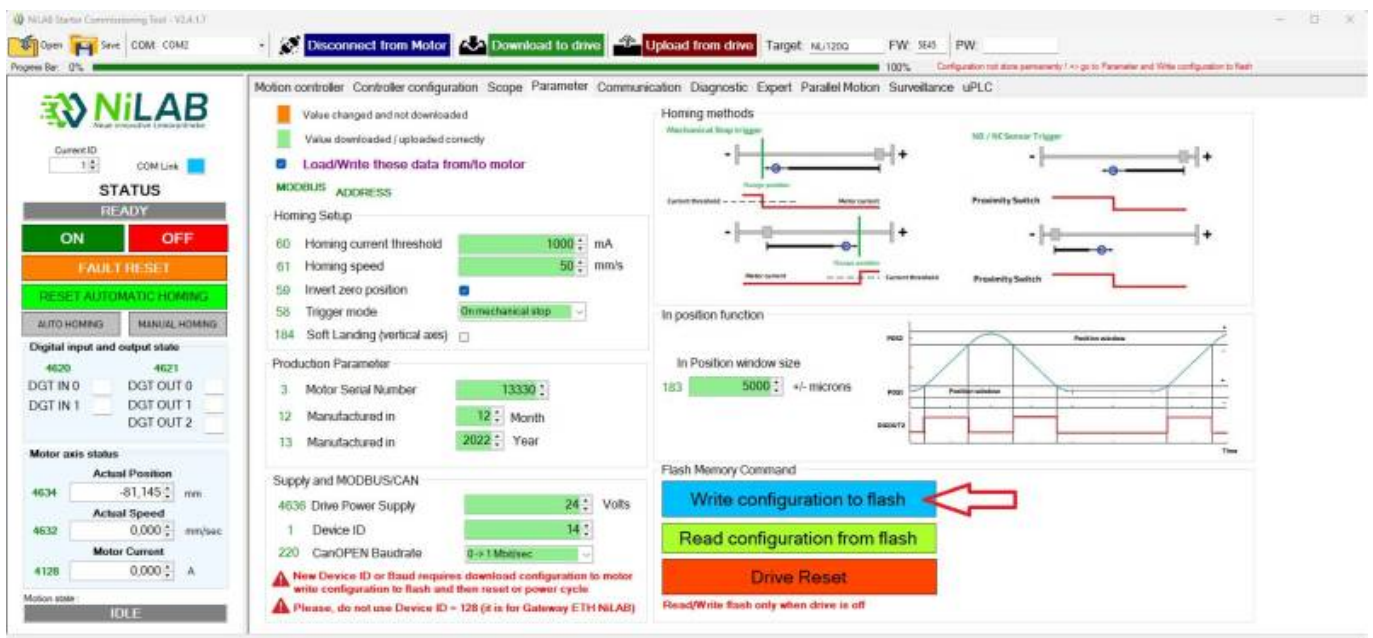
Bitte beachten Sie, dass die Geräte-ID mit der richtigen aus der Datei geladenen aktualisiert wird.



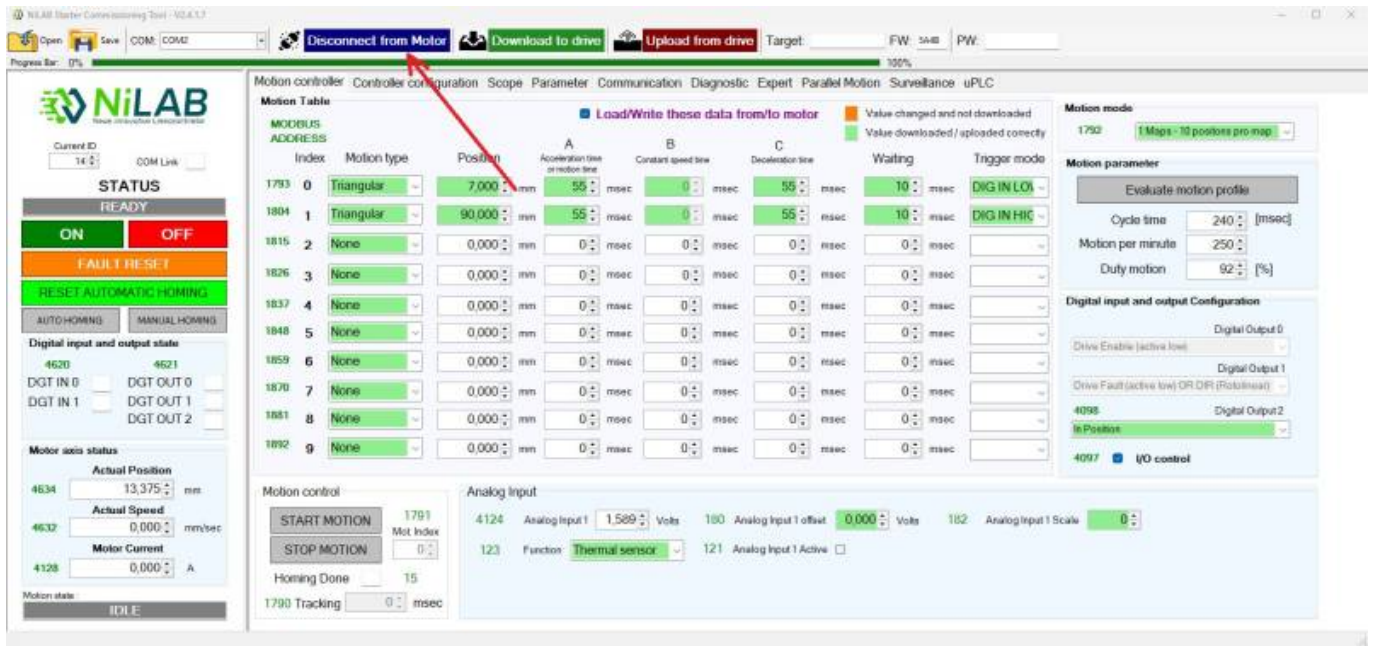
9. Laden Sie die Konfiguration zum Motor herunter, indem Sie die Schaltfläche Download to drive drücken, und alle Unterschiede ändern sich zu Grün.



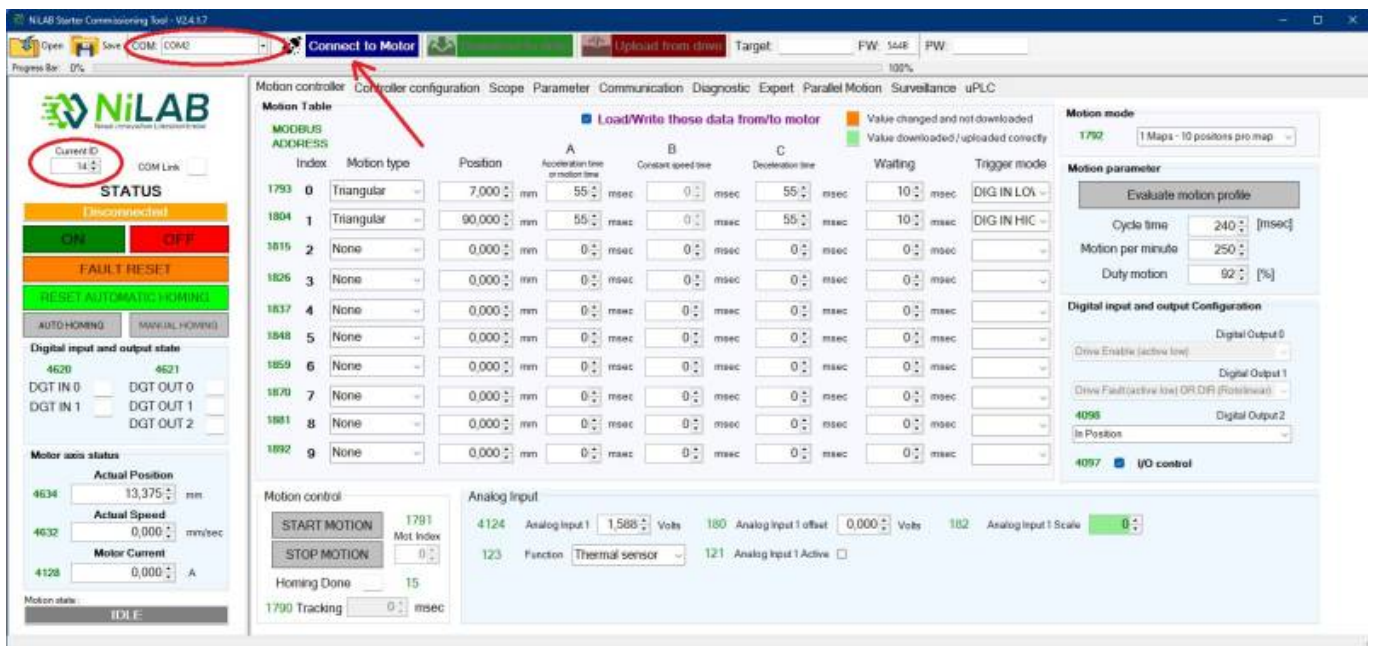
10. Speichern Sie die Konfiguration dauerhaft im Flash, indem Sie die Schaltfläche Write configuration to flash im Parameterfenster drücken.



11. Trennen Sie den Motor von NiLAB Starter und trennen Sie die Stromversorgung vom Motor, um die Geräte-ID auf den neuen Wert zu aktualisieren.



12. Schließen Sie den Motor wieder an die Stromversorgung an und warten Sie 5 Sekunden, bevor Sie sich mit NiLAB Starter mit der richtigen ID erneut verbinden (in diesem Beispiel ändern wir die ID von 1 = Standard auf ID = 14).



Prüfen Sie, ob der Motor mit der vorherigen Konfiguration des ersetzten Motors läuft.

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

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

Last update: 2026/09/12 00:06



