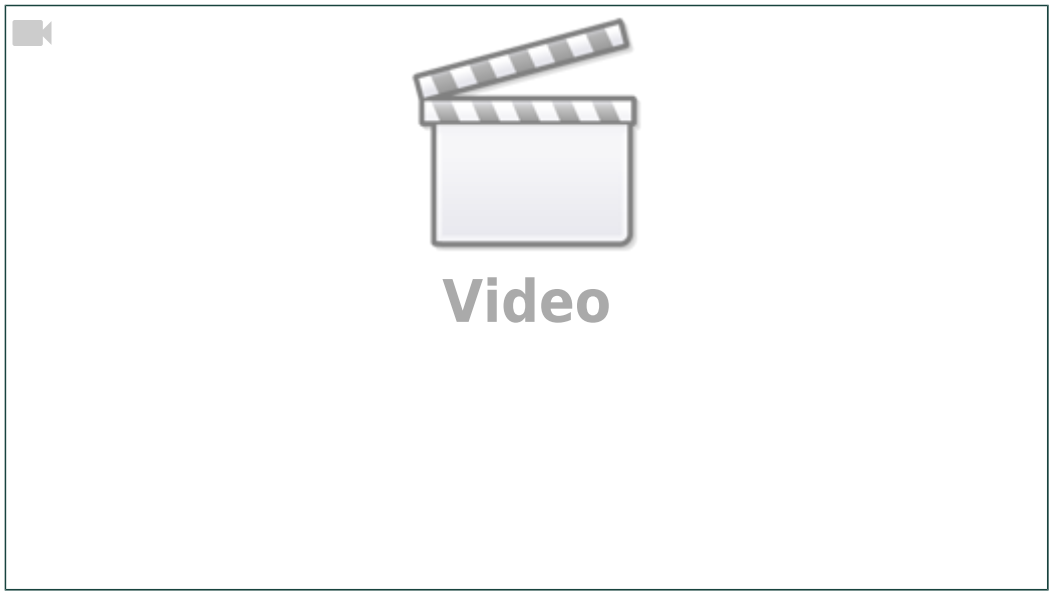
NILAB-Starter-Software

NILAB Starter bietet eine einfache und unkomplizierte Möglichkeit, die Bewegungsparameter des integrierten Antriebs der Miniatur- und Standard-Röhren-Linearmotoren schnell zu konfigurieren. Vorinstallierte, benutzerkonfigurierbare anwendungsbasierte GUIs sind auch mit dieser Oberfläche verfügbar.

Diese Software kann hier heruntergeladen werden: NILAB Starter



Die Hauptvorteile von NILAB Starter sind:

Element
Wenig bis keine Programmiererfahrung erforderlich
Menügesteuert, Windows-basiert, einfache Einrichtung
Vorprogrammiert mit anwendungsspezifischen Funktionen
Echtzeitanalyse mit Diagnose
Daten- und grafische Feedback-Werkzeuge: 4-Kanal-Oszilloskop
Online-Firmware-Repository für Updates vor Ort
Auto-Teach-Funktion für einzelne und parallele Bewegung

Änderungsprotokoll

[2.4.4.5] - 08.10.2026 - new function for Special Project - Multi drive - bug fixes

[2.4.4.4] - 01.09.2026 - bug fixes

[2.4.4.3] - 20.07.2026
- Scope-Kanal SVM hinzugefügt

[2.4.4.2] - 02.07.2026

[2.4.4.1] - 01.05.2026

- Bugfixes

[2.4.4.0] - 28.04.2026
- Bugfixes
- Neue LED-Indikatoren

[2.4.3.9] -24.04.2026
- Neuer Echtzeit-Trendgraph bei Show variables
- Bugfixes

[2.4.3.8] - 16.04.2026
- Parameterfenster neues Design mit Statistiken
- Motion Controller mit neuer Option für Digitalausgang-Konfiguration (uPLC-Programmierung)
- Home Setting mit neuer Option im Zusammenhang mit uPLC-Programmierung

[2.4.3.7] - 08.04.2026
- Kraft als Visualisierungsparameter bei Show variables hinzugefügt
- Größe der + und - Schaltflächen im Motion-Task-Assistenten erhöht
- Bug bei Warnung im Expertenmenü korrigiert.
- Bug beim Herunterladen von Diagnosedaten, wenn nicht verbunden, korrigiert

[2.4.3.6] - 01.04.2026
- Zwei neue Operatoren im uPLC-Editor hinzugefügt
- Im Expertenmodus Parameter 224 hinzugefügt - Amplituden-Autogain für SIN/COS-Signale
- Schaltfläche für Standardwerte in der Reglerkonfiguration entfernt: Parameterübersichten mit Kommentaren hinzugefügt.

[2.4.3.5] - 20.03.2026
- Modbus-Kommunikation mit einem angemessenen Timeout-Wert als Standard verbessert
- Timeout-Zeit auch für signierte Ganzzahl-Modbus-Lesen dynamisch erhöht
- Timeout-Zeit begrenzt (max 250ms, min 1ms) auf der Kommunikationsoberfläche.

[2.4.3.4] - 05.03.2026
- Reglerkonfigurationsansicht geändert
- Gravity-Feed-Forward-Parameter im Reglerfenster hinzugefügt
- Option Relative Positionierung im Motion Controller hinzugefügt

[2.4.3.3] - 09.02.2026
- Parallel-Motion-Fensterfunktionalität korrigiert
- Fortschrittsstatusbalken-Größenänderung mit der Anwendungsgrößenänderung korrigiert

[2.4.3.2] - 28.01.2026
- (Bugfix) Autoscale-Schaltfläche mit Echtzeit-Scope und leerem Scope korrigiert
- USB-Full-Speed-Option hinzugefügt
- MODBUS-over-USB-Funktionalität hinzugefügt

[2.4.3.1] - 26.01.2026
- (Bugfix) Berechnete Differenzkanäle des Oszilloskops korrigiert
- (Bugfix) Autoscale-Berechnung korrigiert
- Legende-Variation auf dem Oszilloskopkanal für Differenzkanäle hinzugefügt

[2.4.3.0] - 09.1.2026
- Teach-Schaltfläche für Bewegungstabelle hinzugefügt

- Neue Motion-Wizard-Fähigkeit im Motion-Controller-Fenster hinzugefügt
- Maximum-Limit-Warnung im Diagnosefenster hinzugefügt
- Prüfung auf max Strom vs max Hardware-Limit hinzugefügt

[2.4.2.9] - 18.12.2025
- Autoscale-Schaltfläche im Scope-Fenster hinzugefügt
- Parameter-Tracking-Master-Skala im Parameterfenster hinzugefügt
- Motortyp-Liste korrigiert

[2.4.2.8] - 02.12.2025
- Scope-Fenster erneuert
- Echtzeit-Visualisierung im Scope-Fenster von Variablen im Statusbereich hinzugefügt

[2.4.2.7] - 17.11.2025
- Neuer Statusbereich mit parametrisierbaren Show Variables
- Neue Diagnose-Alarm-Stack-Visualisierung
- Schnittstellengeschwindigkeit erhöht

[2.4.2.6] - 14.11.2025
- Homing-Loop-Kalibrierungsparameter hinzugefügt
- Home-Offset-Parameter in das Parameterfenster verschoben
- Bugfix beim Positionsschleifen-Divider-Schreiben und -Lesen - Parameter 85
- Farbsänderung hinzugefügt, wenn Parameteränderung im Expertenfenster
- Max-Strom-Limit auf 20 A fixiert
- Prüfung auf Polteilung und Motortyp-Werte hinzugefügt
- Kommutierungsoffset-Gradwert unter Kommutierungsoffset-Parameter verschoben

[2.4.2.5] - 10.11.2025
- PWM-Frequenzparameter (Expertenmodus) hinzugefügt
- Kommutierungsstrom (Expertenmodus) hinzugefügt
- Tracking-Minimum-Zeitparameter hinzugefügt
- CANopen-Statusaktualisierung im Kommunikationsfenster als Standard abgewählt
- Scope-Abtastzeit und -Länge in Bezug auf PWM-Frequenz neu berechnet
- Filterfrequenz des Loops geändert (Cut-off-Frequenz statt Zeit)

[2.4.2.4] - 04.11.2025
- Neue uPLC-Oberfläche mit Editor, Toolbox und Compiler-Funktionen hinzugefügt

[2.4.2.3] - 21.10.2025
- Modbus-Sync per Tabellenindex (Triggermodus) hinzugefügt
- Modbus-Sync-Tabellenindex und Set-Wert hinzugefügt
- Neue Installations-Setup

[2.4.2.2] - 15.10.2025
- Modbus-Baudrate-Geschwindigkeitsverbindung hinzugefügt
- Modbus-Baudrate-Parameter hinzugefügt
- Kontrollkästchen nach Firmware-Download hinzugefügt
- Parameteränderungsfarbe korrigiert

[2.4.2.1] - 13.10.2025
- Zeilenindikatoren hinzugefügt
- Modbus-Sync-Trigger-Option hinzugefügt

- Modbus-Sync-Schaltflächen hinzugefügt
- Bugfix Dump-Fenster
- Bugfix Laden der Combo-Liste
- Bessere Textanordnung

[2.4.2.0] - 25.08.2025
- uPLC-Speicher-Dump hinzugefügt
- Willkommensmusik auf dem Splash-Screen hinzugefügt
- Versionsupdate-Prüfung beim Start hinzugefügt

[2.4.1.9] - 14.08.2025
- Bug bezüglich des Ladens der Konfigurationsdatei korrigiert (device_list combobox)
- Dump-Fenster für Motorparameter-Laden und -Speichern hinzugefügt

[2.4.1.8] - 18.07.2025
- Dead-Zone-Parameter im Reglerfenster hinzugefügt

[2.4.1.7] - 17.06.2025
- Timeout-Zähler-Visualisierung hinzugefügt
- RX-Timeout-Einstellung mit höherer Geschwindigkeit korrigiert
- Bugfix Projekt speichern und laden (Write Encoder/Phase Parameter nicht angekreuzte Option in gespeicherter Datei)

[2.4.1.6] - 20.5.2025
- Alarmtext für dauerhafte Parameterspeicherung hinzugefügt

[2.4.1.5] - 25.3.2025
- DS402-TXPDO-Liste hinzugefügt
- Firmware-Update zusätzliche Passwortentsperrung „update“ hinzugefügt

[2.4.1.4] - 25.3.2025
- DS402-ZUSTAND-Kodierung im Kommunikationsfenster hinzugefügt
- Bugfix Lesen/Schreiben von Gateway-Werten

[2.4.1.3] - 05.3.2025
- STO-Funktion hinzugefügt

[2.4.1.2] - 10.2.2025
- Bugfix Can-Timeout-Wert im EtherCAT-Busfenster

[2.4.1.1] - 21.1.2025
- Bugfix Spulentemperatur-Messwert
- Neues Oberflächendesign
- Auswahl der MODBUS-RTU-Baudrate im Kommunikationsfenster hinzugefügt
- Schaltfläche zum Erzwingen von Auto-Homing hinzugefügt

[2.4.0.5] - 13.12.2024
- Schaltfläche für Auto-Homing hinzugefügt
- Neuer Maschinenzustand - SAFE STOP

[2.4.0.4] - 06.12.2024
- Identifikationsschaltfläche im Kommunikationsfenster hinzugefügt

[2.4.0.3] - 18.11.2024
- uPLC-Fenster für interne PLC-Programmierung hinzugefügt

[2.4.0.2] - 05.11.2024
- Bugfix - Laden von Parameter aus Datei korrigiert
- Tracking-Zeitanzeige im Motion-Control-Bereich hinzugefügt
- Auswahl des Tracking-Modus im Bewegungsmodus hinzugefügt

[2.4.0.1] - 17.05.2024
- Bugfix

[2.4.0.0] - 16.05.2024
- EtherCAT-Bus-Konverterverwaltung hinzugefügt

[2.3.2.2] - 16.02.2024
- Roto-Linear-Motor hinzugefügt
- Auswahl für umgekehrte Encoder-Zähler hinzugefügt
- Impuls-/Zug-Option für zukünftige Implementierung hinzugefügt
- Trendinformationen über Motor-/Antriebstemperatur hinzugefügt
- Parallel-Motion-Fenster für Pick-and-Place und interpolierte Anwendung hinzugefügt

[2.3.2.1] - 07.12.2023
- In der Bewegungstabelle Triggermodus die Option CAN_SYNC hinzugefügt

[2.3.2.0] - 14.11.2023
- CANopen-DS402-Statusvisualisierung hinzugefügt
- CANopen-Baudrate-Parameter im Motorparameterfenster hinzugefügt

[2.3.1.9] - 06.11.2023
- Manueller Modus im Expertenfenster hinzugefügt
- Encoder-Autokalibrierung im Expertenfenster hinzugefügt
- Filter für Motorlast und Spulentemperatur korrigiert

[2.3.1.8] - 02.11.2023
- Diagnosedaten in Diagramme aufgeteilt
- Motorspulentemperatur gefiltert

[2.3.1.7] - 02.10.2023
- Steuerung auf die minimale Wartezeit in der Bewegungstabelle hinzugefügt
- Verfahren hinzugefügt, um Probleme bei der Motorregelung zu vermeiden, wenn eine neue Konfiguration heruntergeladen wird.
Während des Downloads wird die Bewegungsaufgabe gestoppt, dann neu gestartet, wenn das Download-Verfahren abgeschlossen ist

[2.3.1.6] - 28.09.2023
- Oszilloskop-Funktionalität korrigiert
- Neues Signal über interne Zustände und Trigger hinzugefügt
- Bewegung-Zustandsmaschinenanzeige im Statusfenster hinzugefügt

[2.3.1.5] - 25.04.2023

[2.3.1.4] - 16.04.2023

Neue Funktion

[2.3.1.3] - 12.04.2023

Bugfixes

[2.3.1.2] - 04.04.2023

Bugfixes

[2.3.1.1] - 01.04.2023

Bugfixes

[2.3.1.0] - 26.03.2023

Neue Funktionen

[2.3.0.14] - 20.03.2023

Neue Funktionen

[2.3.0.13] - 16.02.2023

Neue Funktionen
- Parameter in Positionsfenster-Größe im Motorparameterfenster hinzugefügt

Bugfixes
- Drive-Reset-Schaltflächenfunktion korrigiert

[2.3.0.12] - 23.12.2022

Bugfixes

Neue Funktionen

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

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

Last update: **2026/10/08 12:53**