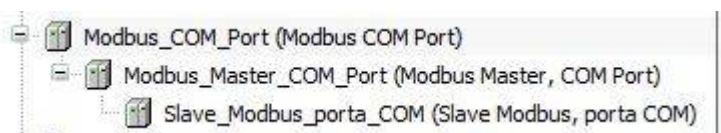


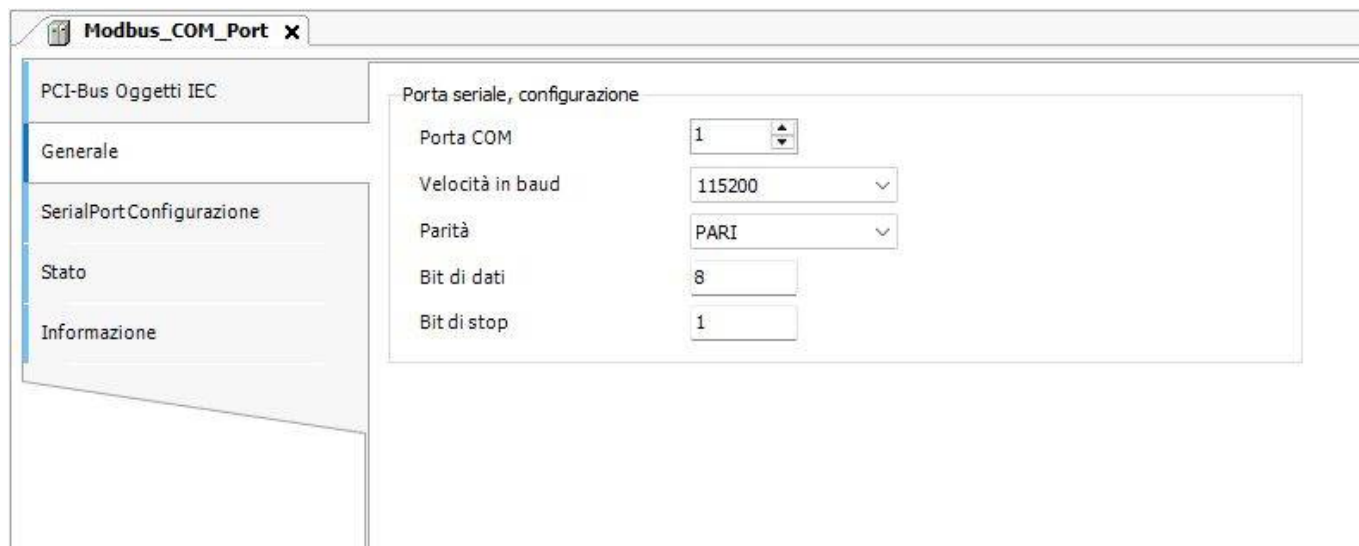
Comunicazione MODBUS con CODESYS

Configurazione generale CODESYS

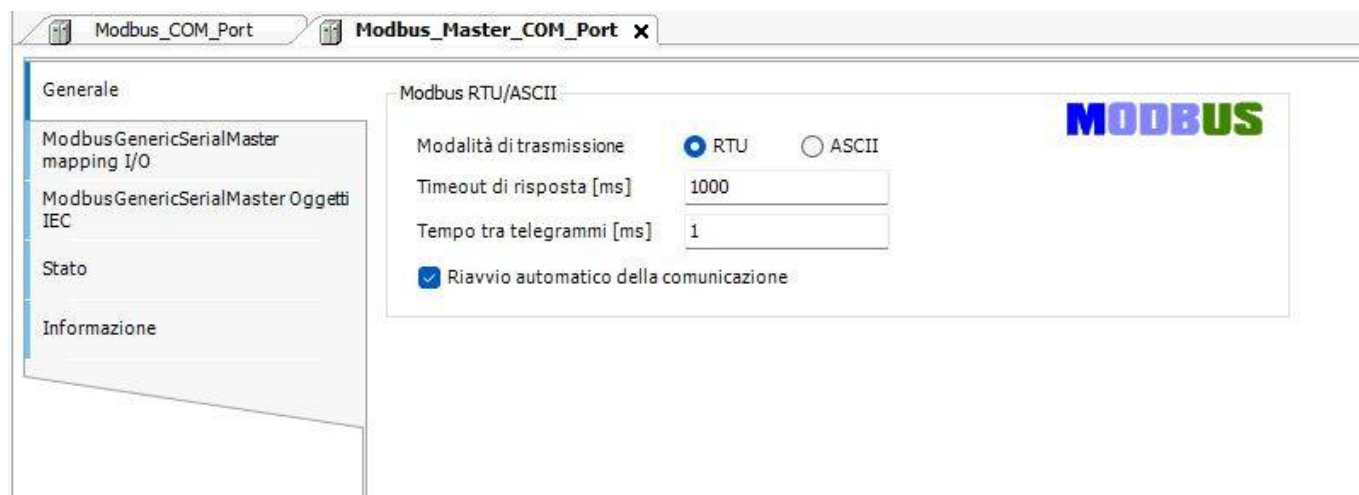
Per comunicare con il motore NLI usando l'interfaccia MODBUS RTU, aggiungi al tuo progetto codesys questi dispositivi:



Usa la giusta velocità di baud (non dimenticare di configurare il motore NLI con NILAB starter con la baud rate di 115200).



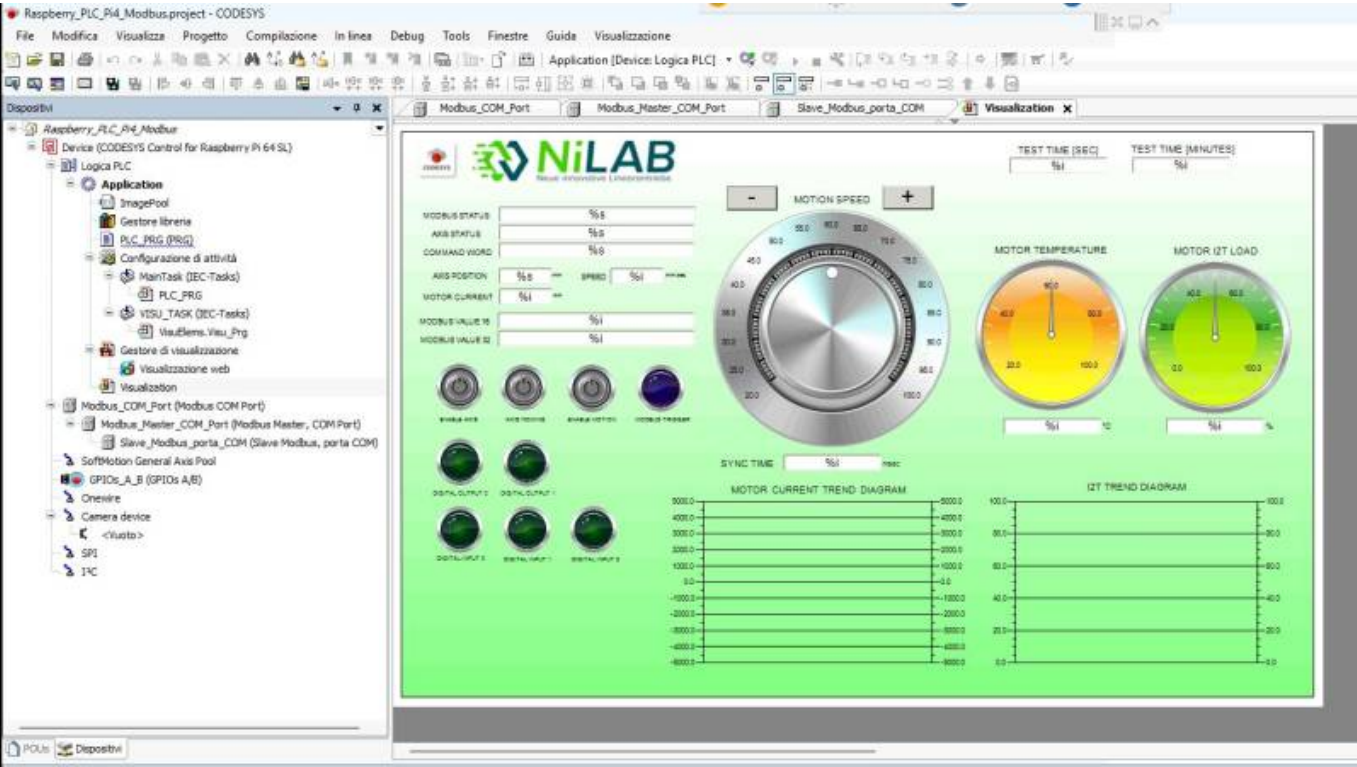
Poi specifica il timeout e il tempo tra i telegrammi.



Poi configura i canali slave, ecco un esempio:

Slave_Modbus_porta_COM x									
Generale	Nome	Tipo di accesso	Trigger	Offset di LETTURA	Lunghezza	Trattamento errore	Offset di SCRITTURA	Lunghezza	Commento
Canale slave Modbus	0 Channel 4	Write Single Register (Codice funzione 06)	Ciclico, t#2ms				16#120E	1	Modbus_trigger
Init slave Modbus	1 Channel 1	Write Single Register (Codice funzione 06)	Ciclico, t#2ms				16#1000	1	Command_Word
ModbusGenericSerialSlave mapping I/O	2 Channel 2	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#121A	2	Mantieni ultimo valore			Axis_position
ModbusGenericSerialSlave Oggetti IEC	3 Channel 3	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#1200	1	Mantieni ultimo valore			Status_word
Stato	4 Channel 7	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#0008	2	Mantieni ultimo valore			Modbus_value_1
Informazione	5 Channel 11	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#1218	1	Mantieni ultimo valore			Motor_speed
	6 Channel 12	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#1020	1	Mantieni ultimo valore			Motor current
	7 Channel 8	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#00FE	1	Mantieni ultimo valore			Modbus_value_2
	8 Channel 9	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#1021	1	Mantieni ultimo valore			I2T_calc
	9 Channel 10	Read Holding Registers (Codice funzione 03)	Ciclico, t#2ms	16#0007	1	Mantieni ultimo valore			Motor temperature

Esempio



Esempio di progetto con PLC CODESYS Raspberry: [:nilab_starter:raspberry_plc_pi4_modbus.zip](#)

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:integrated_drive_motors:codesys_modbus

Last update: **2026/09/11 15:46**

