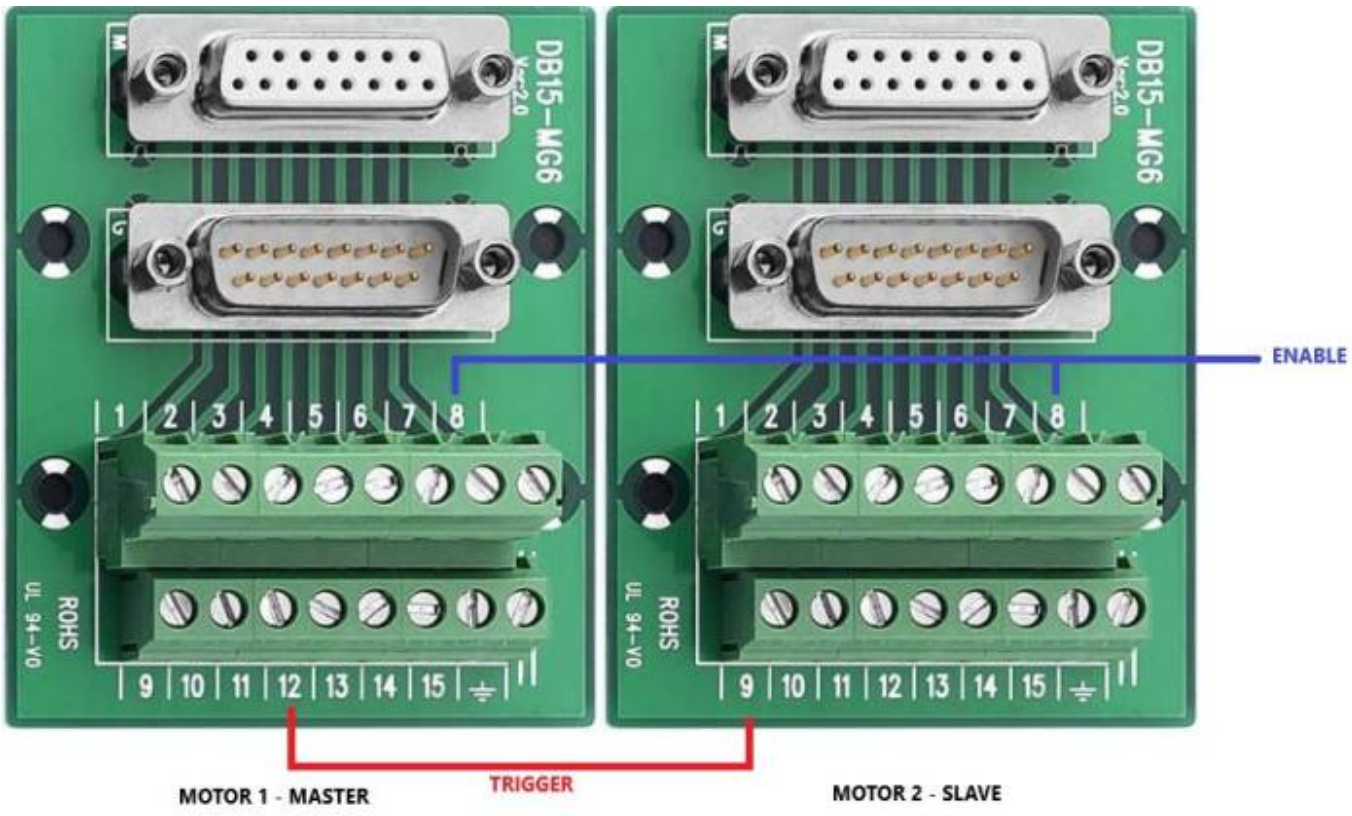
Modalità master e slave

Quando due o più assi devono essere sincronizzati senza PLC che invia un segnale di trigger sull'ingresso digitale 1, un motore NLi può essere usato come master per sincronizzare gli altri.

Collegamento tra i due motori

Il Pin 12 (Uscita digitale 2) del motore master deve essere collegato al Pin 9 (Ingresso digitale 1) del motore slave.
Il Pin 8 (Ingresso digitale 0) deve essere impostato a 24VDC per avviare il movimento.

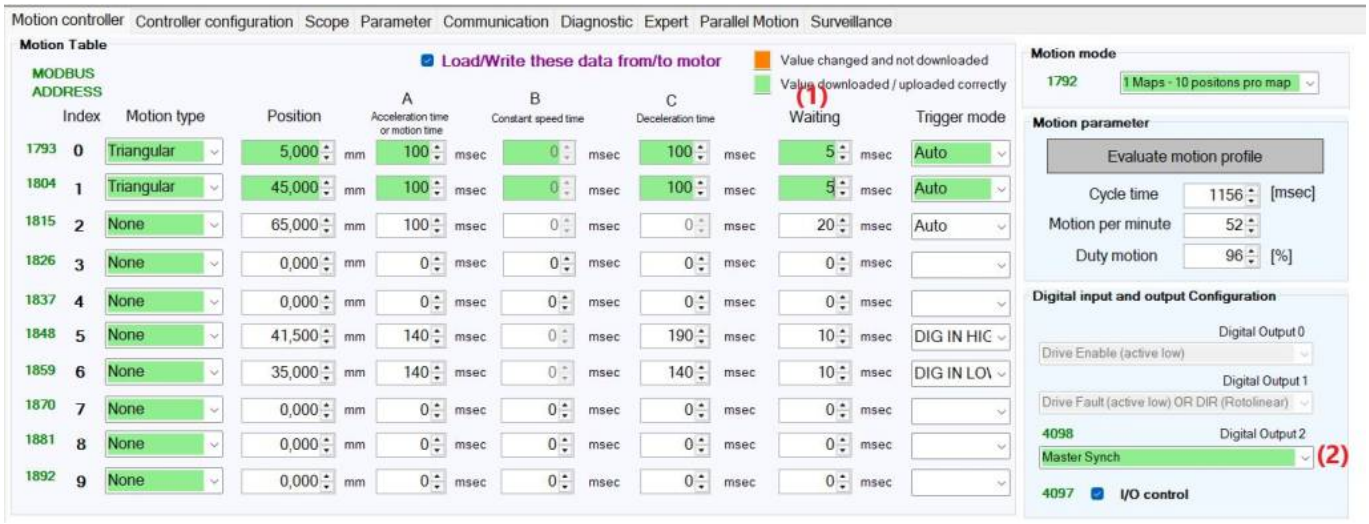


Esempio di configurazione dei due assi

Il tempo di attesa del master e dello slave deve essere impostato a un tempo di attesa di 5 ms (1). Sul motore master, il parametro 4098 Digital Output 2 deve essere selezionato a Master synch (2).

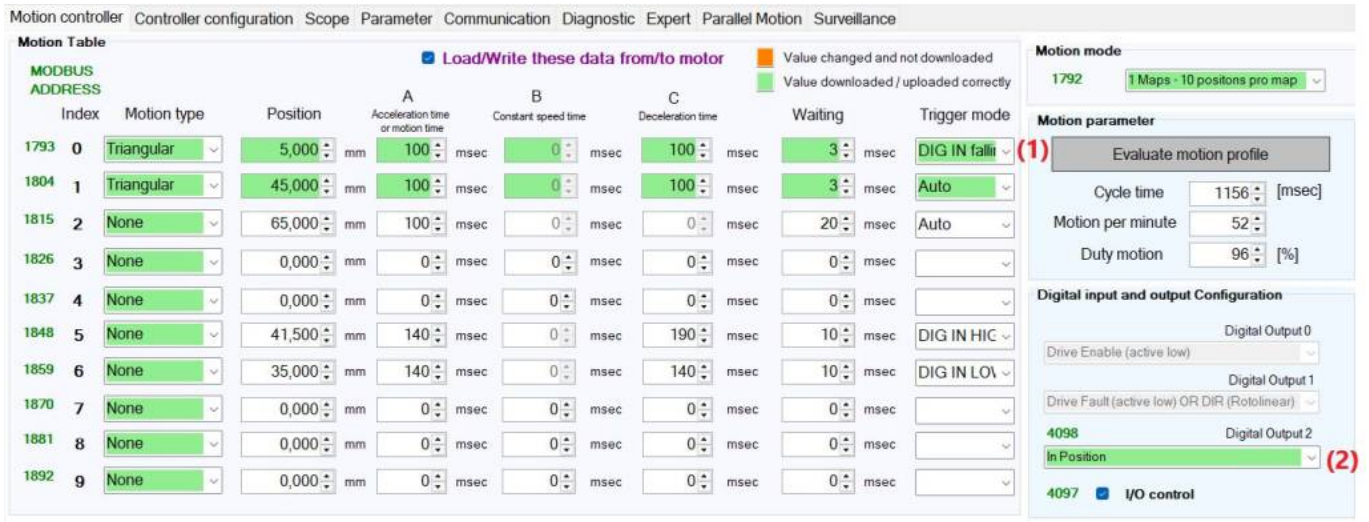
Per quanto riguarda la velocità di homing, specifica una velocità bassa (ad esempio 10mm/s) nel motore master e una velocità media (ad esempio 50mm/s) nel motore slave. Questo per garantire che l'homing automatico dello slave sia completato prima che il motore master avvii il movimento.

Configurazione master



Configurazione slave

La modalità trigger dell'indice 0 (prima riga) deve essere impostata a DIG IN falling edge (1) con un tempo di attesa di 3 ms e il parametro 4098 Digital output 2 deve essere impostato a In position (2)



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

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

Last update: **2026/09/11 16:09**