Modalità debug MODBUS RTU

Questa modalità testa la corretta connessione delle linee fieldbus MODBUS RTU senza un PLC o software NILAB Starter. Il motore invia automaticamente una stringa dopo che il controller del motore si avvia.

Per abilitare questa funzione, il parametro 4097 deve essere impostato a zero, che corrisponde a nessun controllo I/O (questo è il valore predefinito quando il motore viene spedito dalla produzione), e i due ingressi digitali devono essere collegati a 24VDC prima di alimentare il motore. La versione del firmware deve essere ≥ 5E39.

Il motore invia le seguenti informazioni, corrispondenti a 4 byte, e lo stato del motore è impostato a **SAFE STOP**.

1. Slave ID (1 byte) 2. Versione firmware (2 byte) 3. Tipo di motore (1 byte)

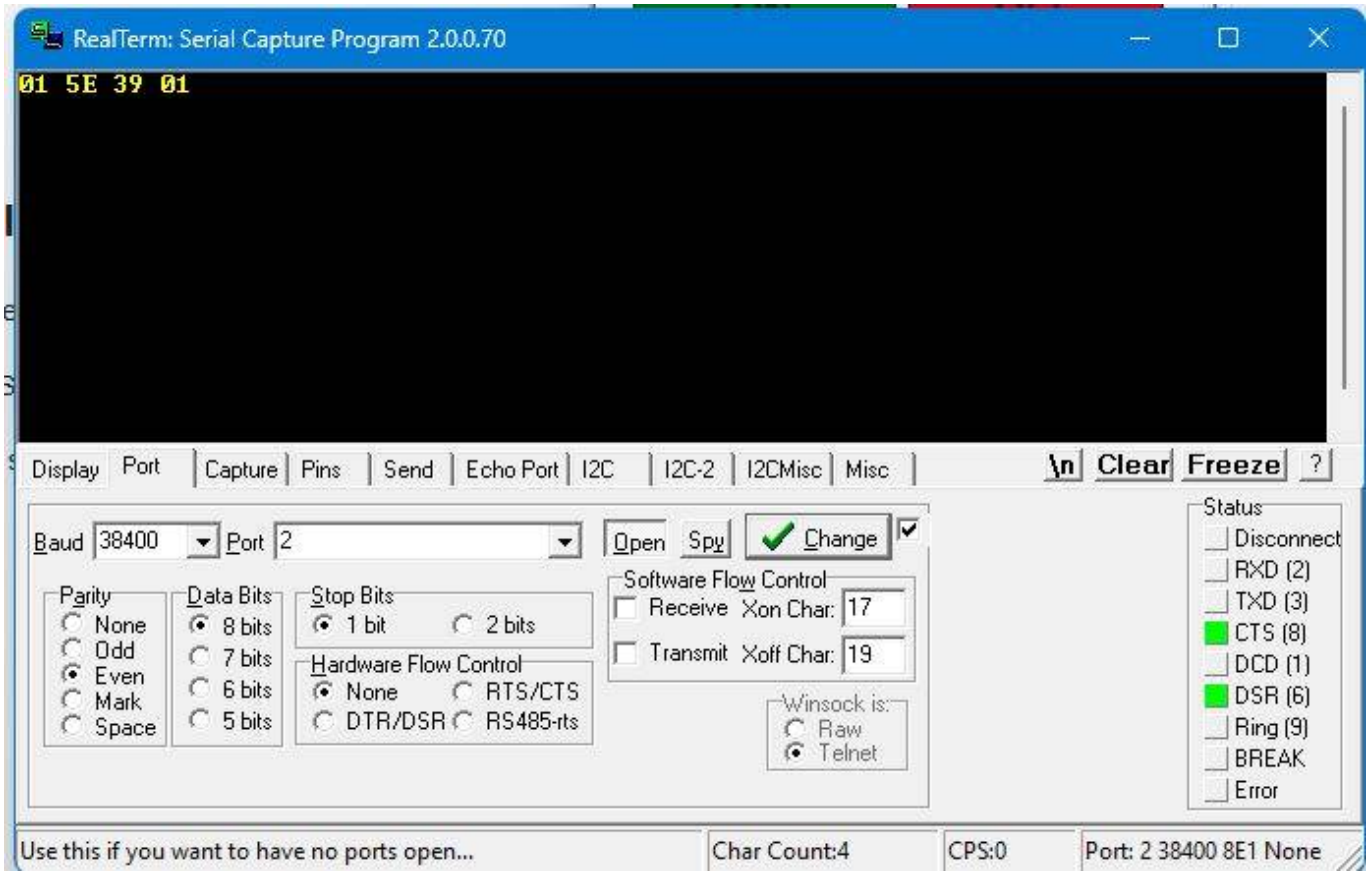
Esempio usando Realterm

Realterm è software open-source e può essere scaricato qui: RealTerm: Serial/TCP Terminal download | SourceForge.net

In Display, seleziona Hex(Space); in Port, seleziona la COM corretta (in questo esempio COM2) con 38400 baud, parity Even, data bits 8, stop bits = 1.

Dopo l'accensione dell'alimentazione del motore e dopo che i due LED lampeggiano (il lampeggio significa che il boot è in corso), il motore invia una stringa come questa:

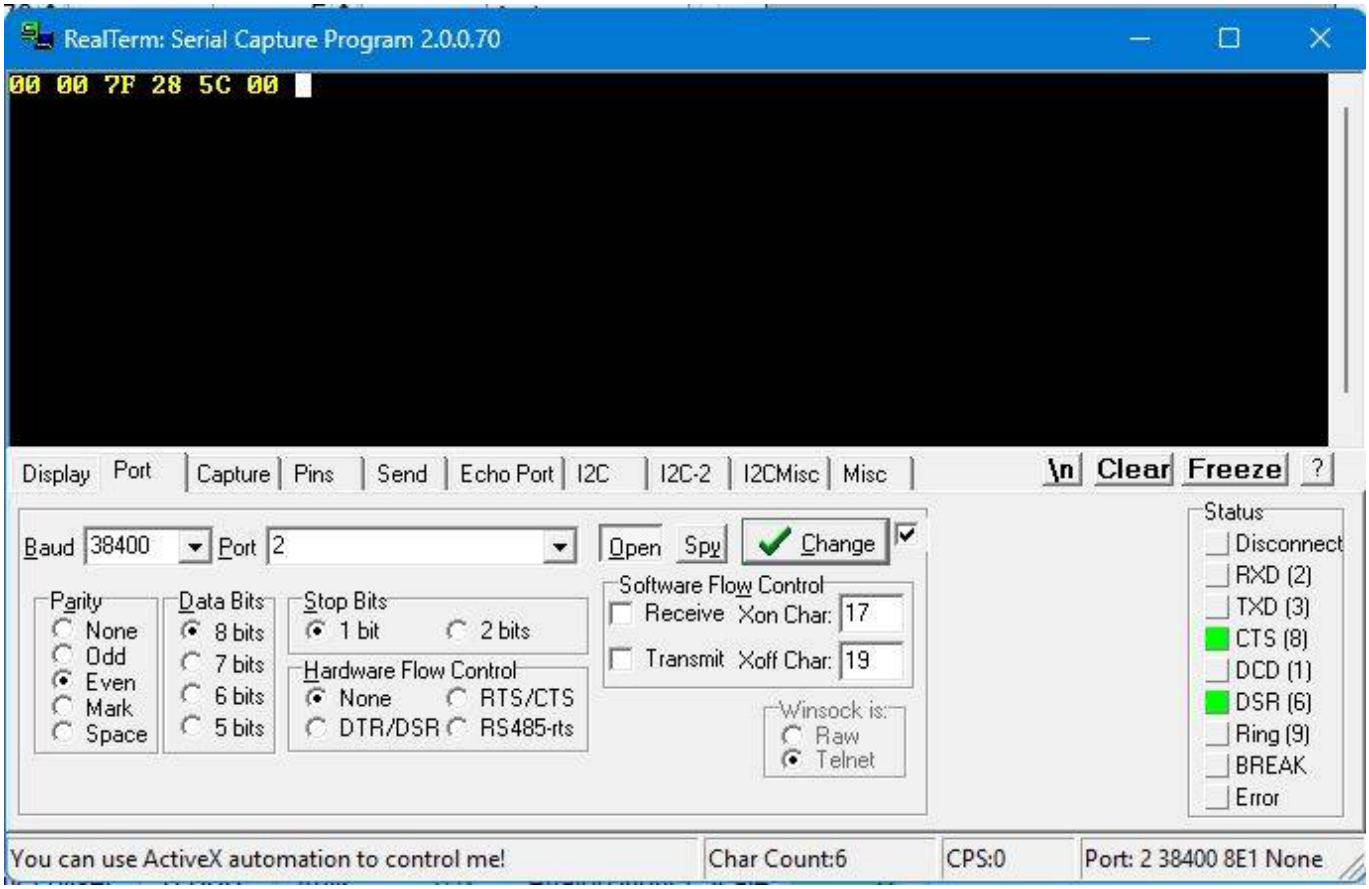
Risposta corretta del motore quando il fieldbus MODBUS RTU è collegato correttamente.



0x01 ⇒ Node id del motore, 0x5E 0x39 ⇒ versione firmware, 0x01 ⇒ tipo di motore NL080Q.

Risposta errata del motore quando le linee fieldbus MODBUS RTU sono invertite.

Il primo e l'ultimo byte sono 0x00, e i 4 byte tra di loro sono errati.



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

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

Last update: **2026/09/11 16:41**