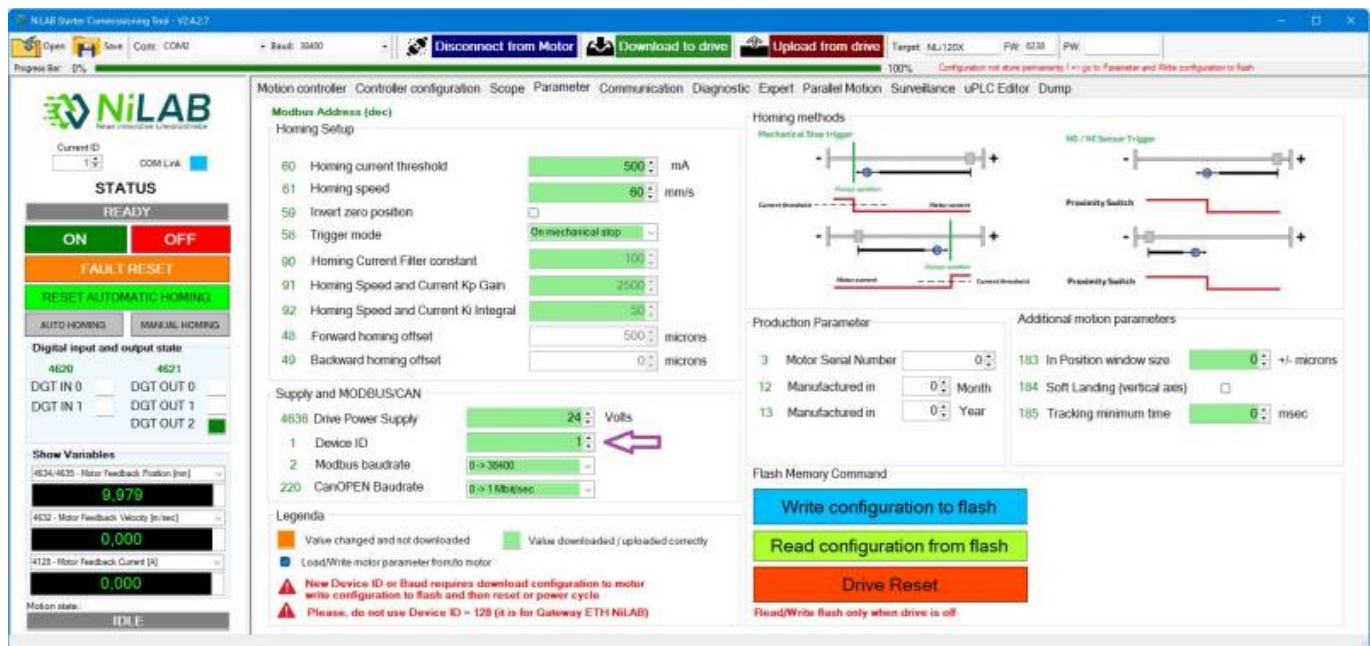


Interfaccia MODBUS RTU

Come impostare il giusto NODE ID nella configurazione del motore

Usando NILAB Starter, collegati al singolo motore e memorizza un indirizzo diverso nella finestra Motor Parameter. Poi premi Download configuration to the motor e Store configuration to Flash per memorizzare permanentemente il node id nella memoria del motore.

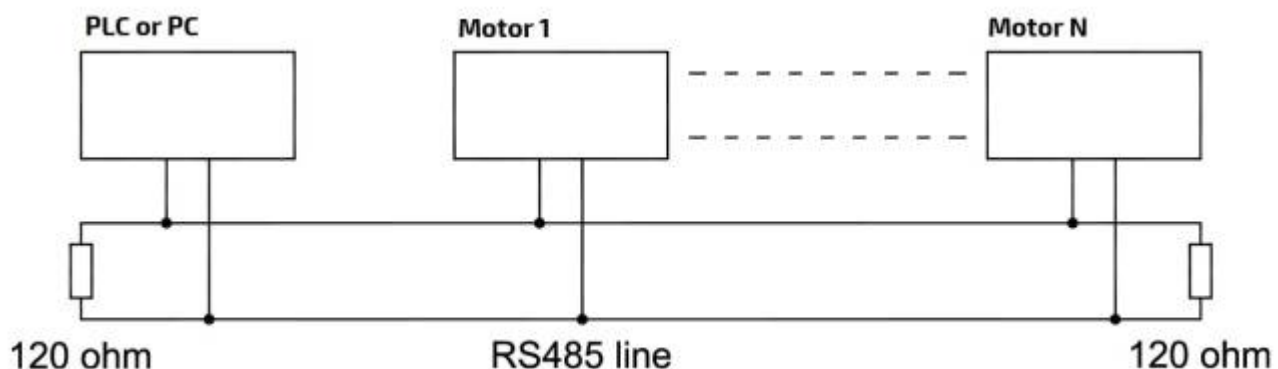
Per favore usa NODE ID da 1 a 128. Il nuovo node ID sarà aggiornato dopo un nuovo ciclo di alimentazione.



Come collegare i motori sul BUS

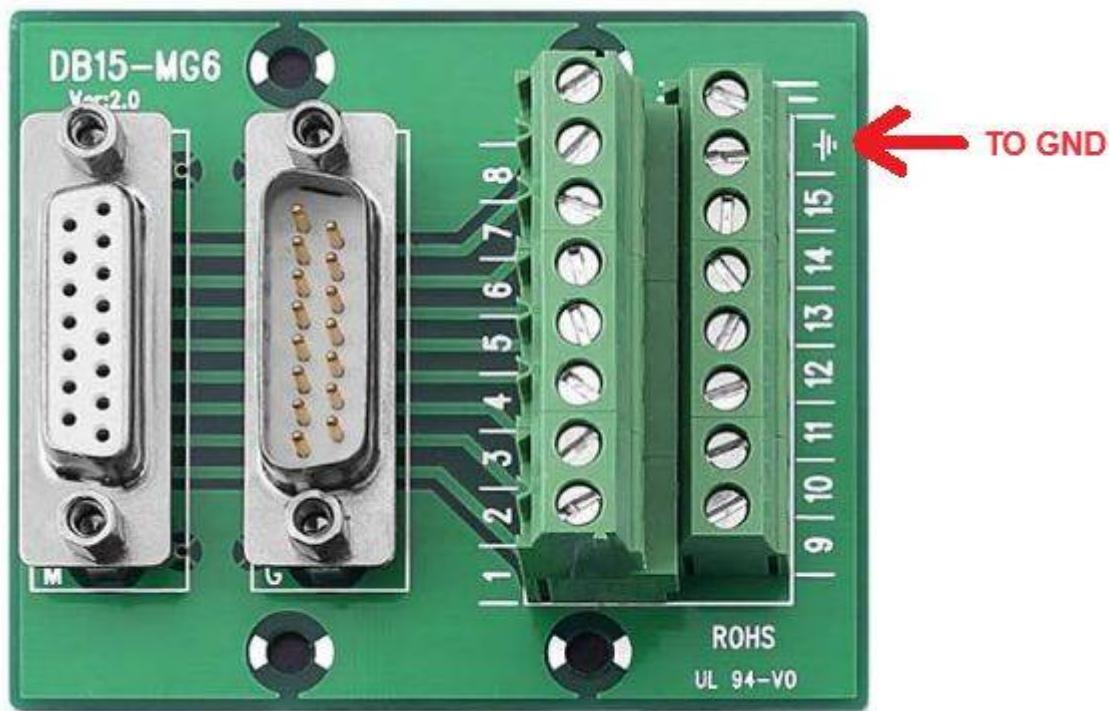
I motori lineari miniaturizzati integrati NLI sono dotati di interfaccia di comunicazione MODBUS RTU. Maggiori informazioni su questo tipo di fieldbus possono essere lette qui:

<https://en.wikipedia.org/wiki/Modbus>



Come nello schema sopra, per collegamenti lunghi suggeriamo di usare un resistore terminale di 120 ohm.

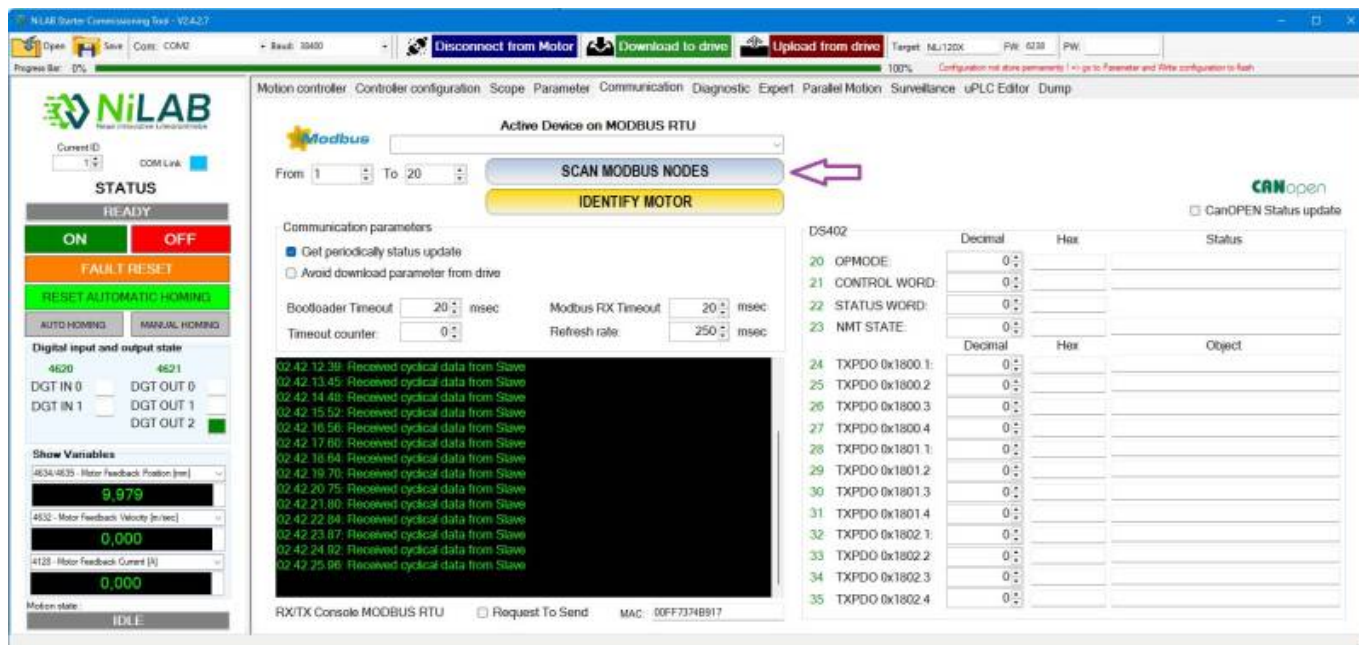
Se il motore è usato con il blocco terminale NL-DB15-MG6 di NILAB, collega la terra a ground, tutte le terre presenti devono essere collegate insieme quando la lunghezza del cavo è più di 5 metri. Questa connessione garantisce la schermatura del cavo.



Nota che puoi leggere un massimo di 2 registri per operazione di lettura con velocità di comunicazione standard di 38400 e parity Even. I parametri MODBUS sono organizzati in aree diverse a seconda della funzione coinvolta.

Come scansionare il bus cercando motori

È possibile scansionare il modbus usando la funzione NILAB Starter: SCAN MODBUS NODES Per favore, deseleziona Get periodically status update. Poi, controlla Avoid download parameter from drive, collegati alla COM port giusta usando il pulsante CONNECT to MOTOR e poi premi il pulsante SCAN MODBUS NODES per scansionare il bus cercando i motori.

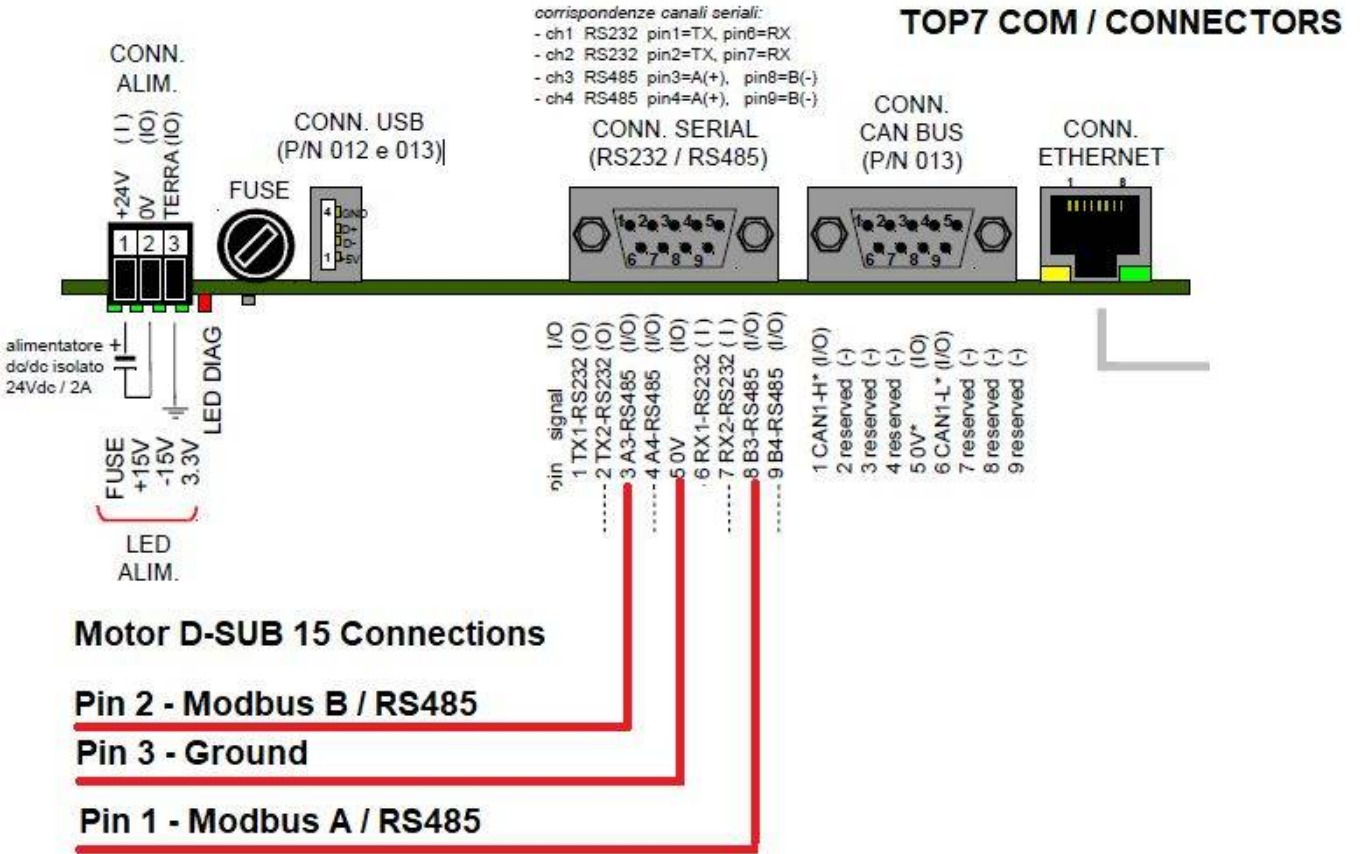


Dispositivo standard per comunicazione MODBUS con motore integrato NLI

TOP7 PLC Touch

Per la programmazione, la diagnostica e la parametrizzazione del motore lineare miniaturizzato integrato, è possibile usare il pannello touch TOP7. NiLAB fornisce una soluzione con software che gira su questo dispositivo per uso in automazione industriale. Info su TOP7 sono disponibili qui:

http://www.elcoelettronica.it/en/products/products_view.php?name=TOP%207



Modulo Helmholz 600-400-7BA31

In combinazione con il controller master PLC FCT640, è possibile usare questa interfaccia MODBUS RTU per comunicare con il motore lineare miniaturizzato integrato usando un programma CODESYS standard.



Serie MOXA TCC-100/100I

Link pagina:

<https://www.moxa.com/en/products/industrial-edge-connectivity/serial-converters/serial-to-serial-converters/tcc-100-100i-series>

Serie MOXA UPORT 1100

Link pagina:

<https://www.moxa.com/en/products/industrial-edge-connectivity/usb-to-serial-converters-usb-hubs/usb-to-serial-converters/uport-1100-series>

WAVESHARE RS485 a EJ45 Ethernet - Montaggio su guida



Driver porta com virtuale: <https://www.waveshare.com/wiki/File:Virtual-serial-port-control3.5.rar>

Software Vircom: https://www.waveshare.com/w/upload/4/42/VirCom_en.rar

Per favore usa questa configurazione:

Last update:
2026/09/11
16:41

it:integrated_drive_motors:modbus_rtu https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:integrated_drive_motors:modbus_rtu

Device Settings

Device Info

Virtual Serial: COM15

Dev Type:

Dev Name: WSDEV0001

Dev ID: 2867C2B3723F

Firmware Ver: V1.452

Function of the device

☐ Web Download

☒ DNS System

☒ REAL_COM Protocol

☒ Modbus TCP To RTU

☒ Serial Commnad

☒ DHCP Support

☐ Storage Extend

☒ Multi-TCP Connection

Network

IP Mode: DHCP

IP Address: 192 . 168 . 178 . 89

Port: 502

Work Mode: TCP Server

Net Mask: 255 . 255 . 255 . 0

Gateway: 192 . 168 . 178 . 1

Dest. IP/Domain: 192.168.178.66 Local IP

Dest. Port: 4196

Serial

Baud Rate: 38400

Data Bits: 8

Parity: Even

Stop Bits: 1

Flow Control: None

Advanced Settings

DNS Server IP: 192 . 168 . 178 . 1

Dest. Mode: Dynamic

Transfer Protocol: None

Keep Alive Time: 60 (s)

Reconnet Time: 12 (s)

Http Port: 80

UDP Group IP: 230 . 90 . 76 . 1

☐ Register Pkt: ☐ ASCII

☐ Restart for no data every 300 Sec.

☐ Enable send parameter every 5 Min.

More Advaced Settings...

Framing Rule

Max Frame Length: 1300 (Byte)

Max Interval(Smaller will better) 3 (Ms)

Get Default Save As Default Load Default Modify Key Firmware/Config Restart Dev Modify Setting Cancel

Virtual Serial & Device Management - Vircom

Manage(M) Config(C) View(V) Help(H)

Start Stop Device Serial

Virtual Serial Port Management

Index	Com Name	COM Name	Type	Discription	Adapt Mode
1	COM15	Bridge	Bind ID	ID :2867C2B3723F	Globle Setting

Add

Add Virtual Serial Port

COM Number: COM15

Name This COM: Bridge

Serial Param Auto Adapt: As Globle Setting(Def.)

Vircom Work Mode: Bind ID(Def.)

TCP Server Mode Listen Port: 13049

Batch Create:

Number of Batch Creation: 1

Batch Increase Mode: IP Increase

TCP Client Mode Settings:

Client Mode Start Connection Now: ☒

Dest. IP or Domain: 192.168.1.200

Dest. Port: 4196

☐ Vircom Register ID:

Vircom Login Key:

Heart Beat Pakcet:

Heart Beat Interval: 0 (s)

OK Cancel

Information

[2023-04-19,16:02:04] Connected to 192.16

[2023-04-19,16:02:04] Connecting... 192.16

[2023-04-19,16:02:04] COM15 Create ok!

[2023-04-19,16:02:04] Listen at port 4196 C

[2023-04-19,15:55:27] Close ok!

[2023-04-19,15:02:19] Connected to 192.16

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

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

Last update: 2026/09/11 16:41



