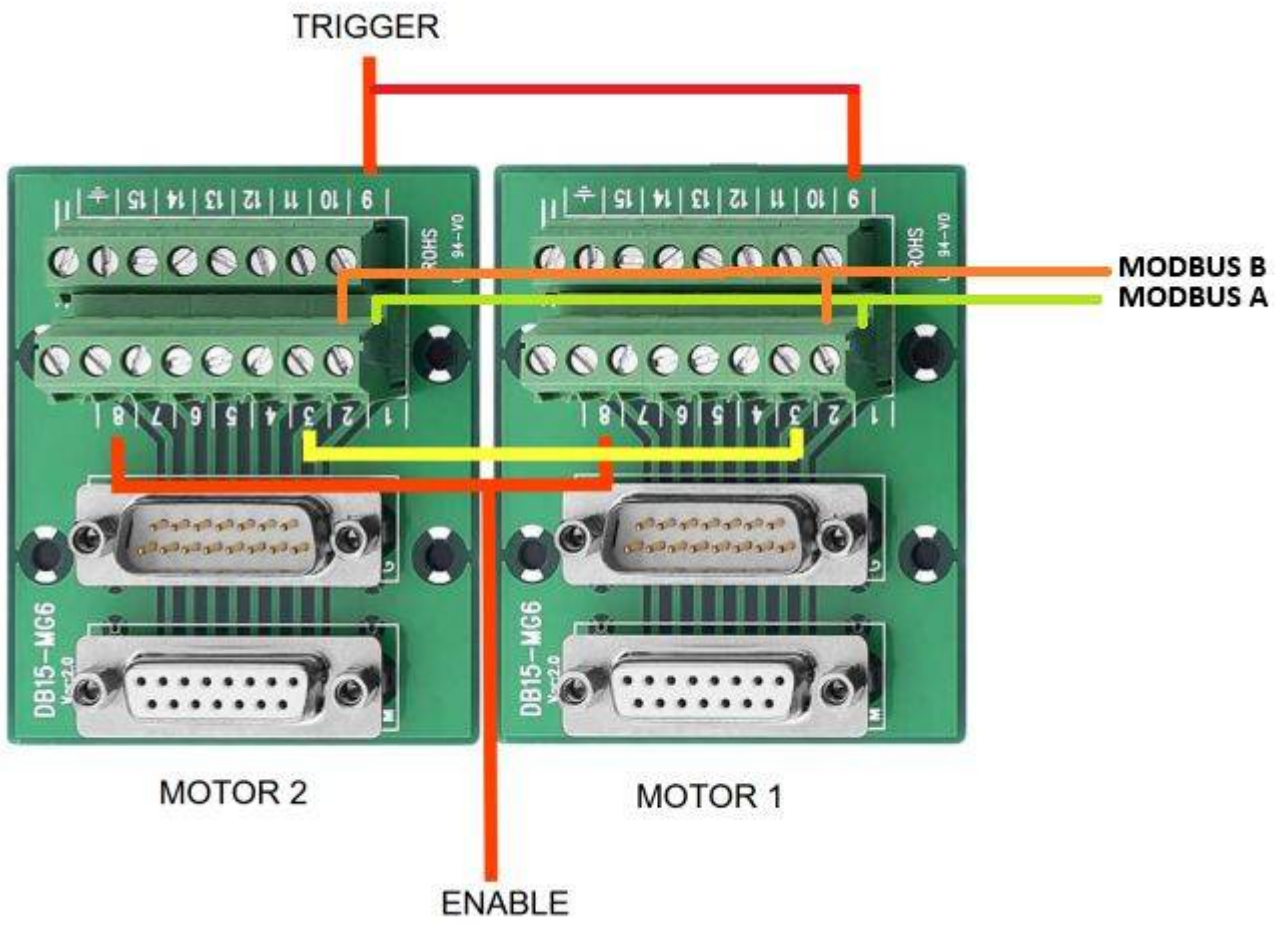
Controllo PLC di 2 motori con sincronizzazione

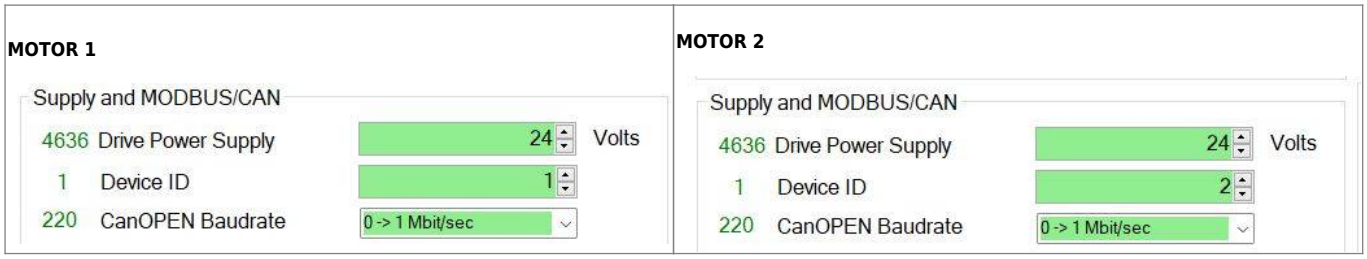
Per controllare 2 motori in modo parallelo e sincronizzato, seguendo lo schema sotto (questo esempio usa i blocchi terminale NILAB NL-DB15-MG6 forniti da NILAB)



Nel caso di utilizzo di 2 x motori lineari NLi080Q/X, collega il Pin 4 e Pin 5 a 24VDC e Pin 6 e Pin 7 a GND su ogni blocco terminale motore.
Per una descrizione completa dei PIN vedi qui:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:connection_system|

2 linee di uscita devono essere fornite dal PLC: Enable e Trigger. Questi sono segnali a livello 24VDC usati per Abilitare (**Pin 8** di ogni motore, la prima abilitazione dal ciclo di alimentazione avvia automaticamente la procedura di homing) e Trigger (**Pin 9** dei due motori). Per comunicare usando il bus MODBUS RTU il Pin 1 e Pin 2 devono essere collegati in parallelo alla porta modbus del PLC.

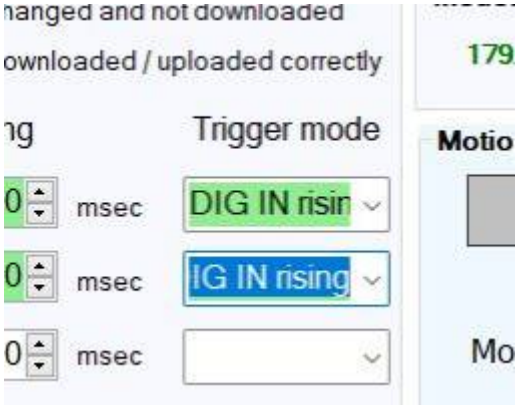
Assicurati che i due motori sul MODBUS abbiano 2 indirizzi MODBUS diversi (ID Node) prima di collegare insieme le linee MODBUS.
Il parametro da cambiare è: **Parametro 1 Device ID** nella finestra Parameter dentro il software NILAB Starter.



Poi, seleziona su ogni motore l'opzione **Controllo I/O - Parametro 4097** nella finestra Motion controller del software NILAB Starter.



Infine, imposta la modalità Trigger in ogni motore per sincronizzare il movimento dei due motori, ad esempio a ogni fronte di salita di Digital Input 1.



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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:integrated_drive_motors:plc_control_of_2_motors

Last update: **2026/09/11 16:52**