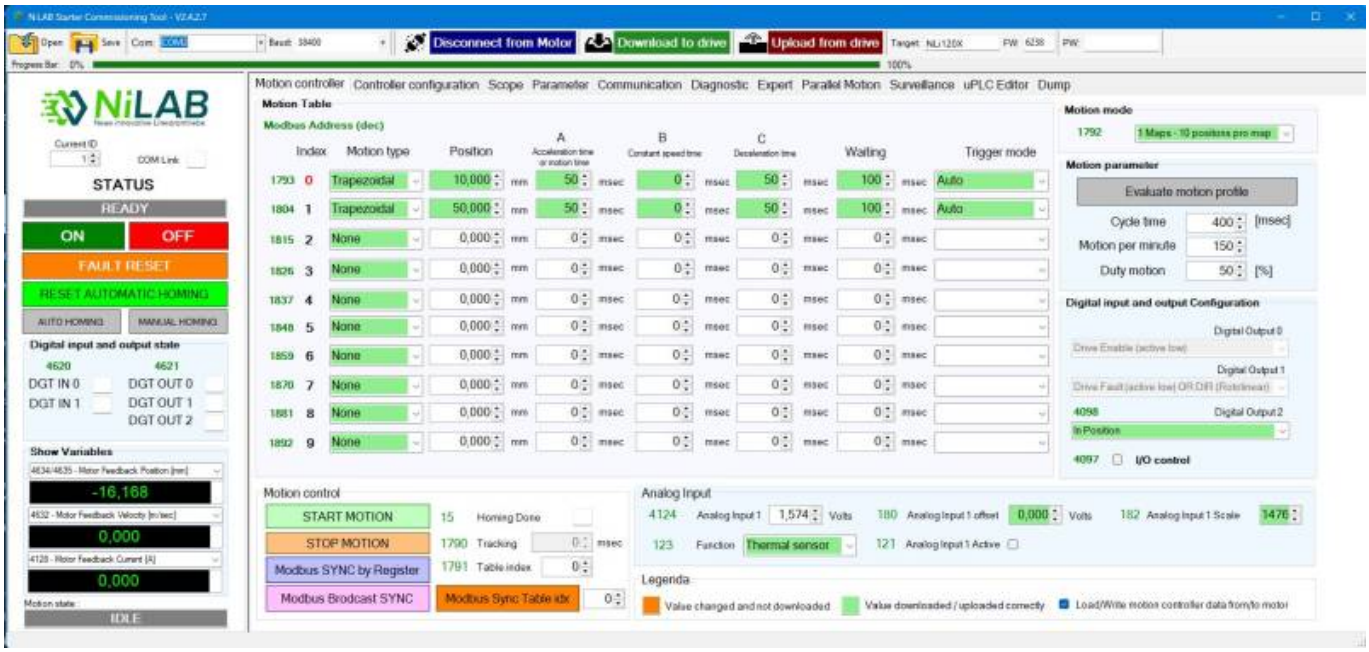
Finestre dell'interfaccia Starter

Motion Controller

Programmazione di movimento semplice basata su una tabella di movimento, con diversi tipi di movimento disponibili (triangolo, trapezoidale, sinusoidale, polinomiale e controllo di forza).

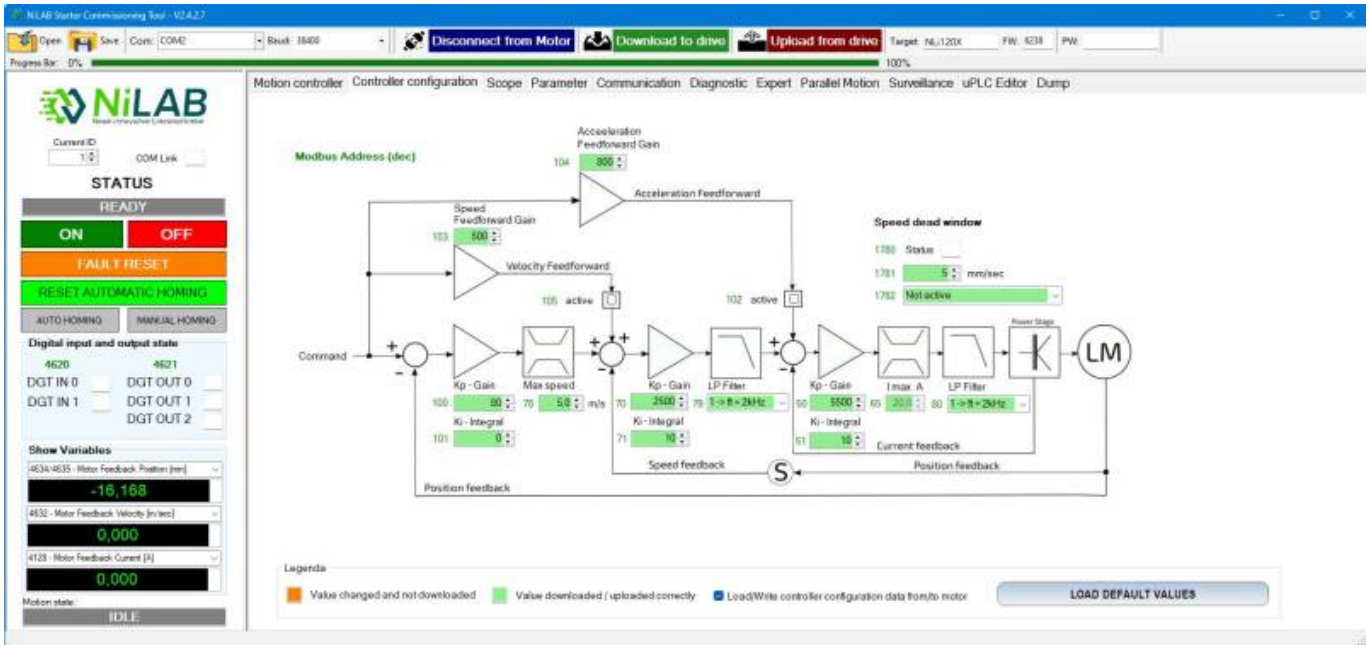
Ogni riga della tabella è configurabile indipendentemente con un target di posizione, tempo di accelerazione/decelerazione, tempo di attesa e modalità trigger.

Quattro modalità di tabella di movimento sono disponibili: 1 tabella con 10 posizioni, 2 tabelle con 5 posizioni per tabella, 3 tabelle con 3 posizioni per tabella e 5 tabelle con 2 posizioni per tabella.



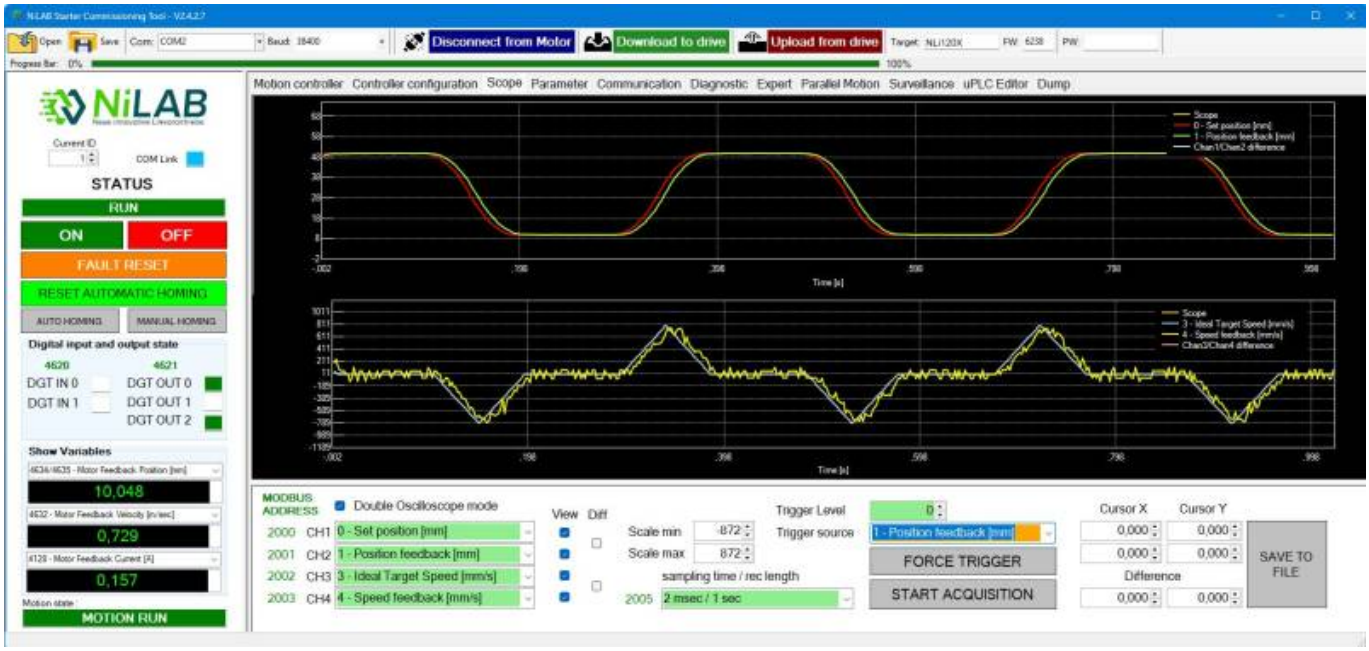
Controller Configuration

Configurazione e tuning facili dei parametri di controllo per i tre loop di controllo: corrente, velocità e posizione.



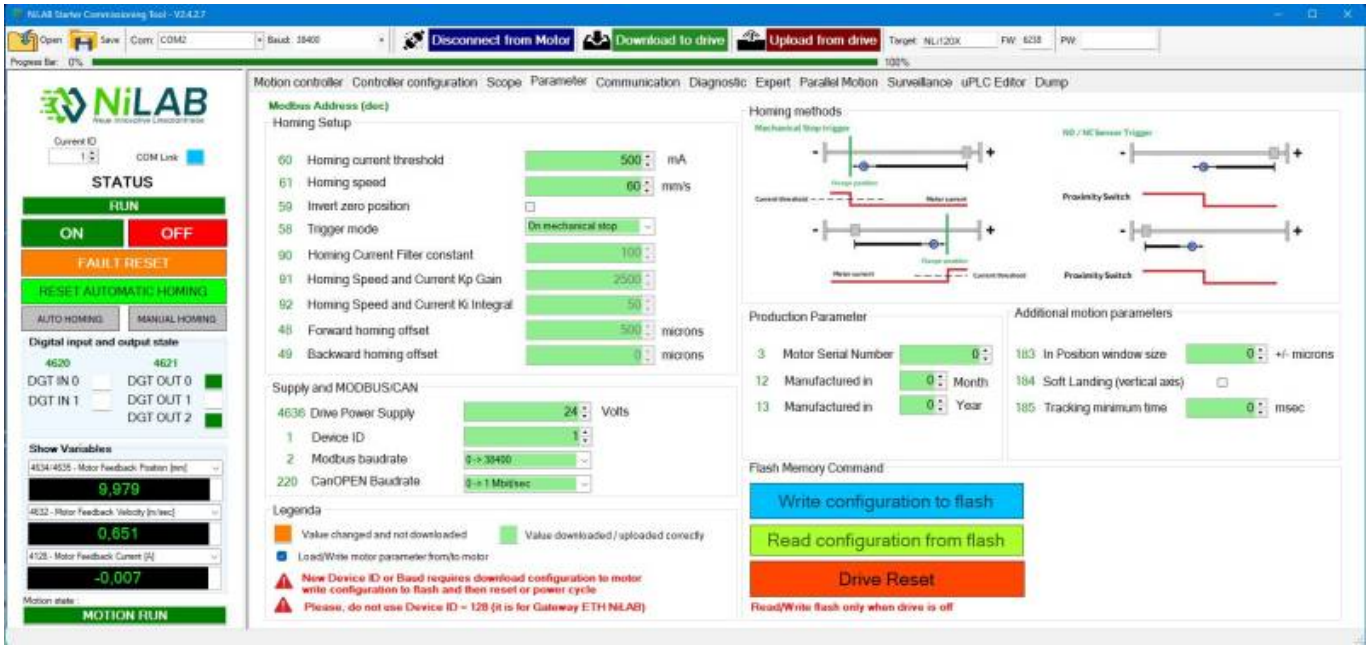
Scope

Un oscilloscopio a quattro canali con trigger avanzato, misurazioni con cursore, tempo di campionamento selezionabile e scalatura automatica/manuale. I dati possono essere scaricati su file.



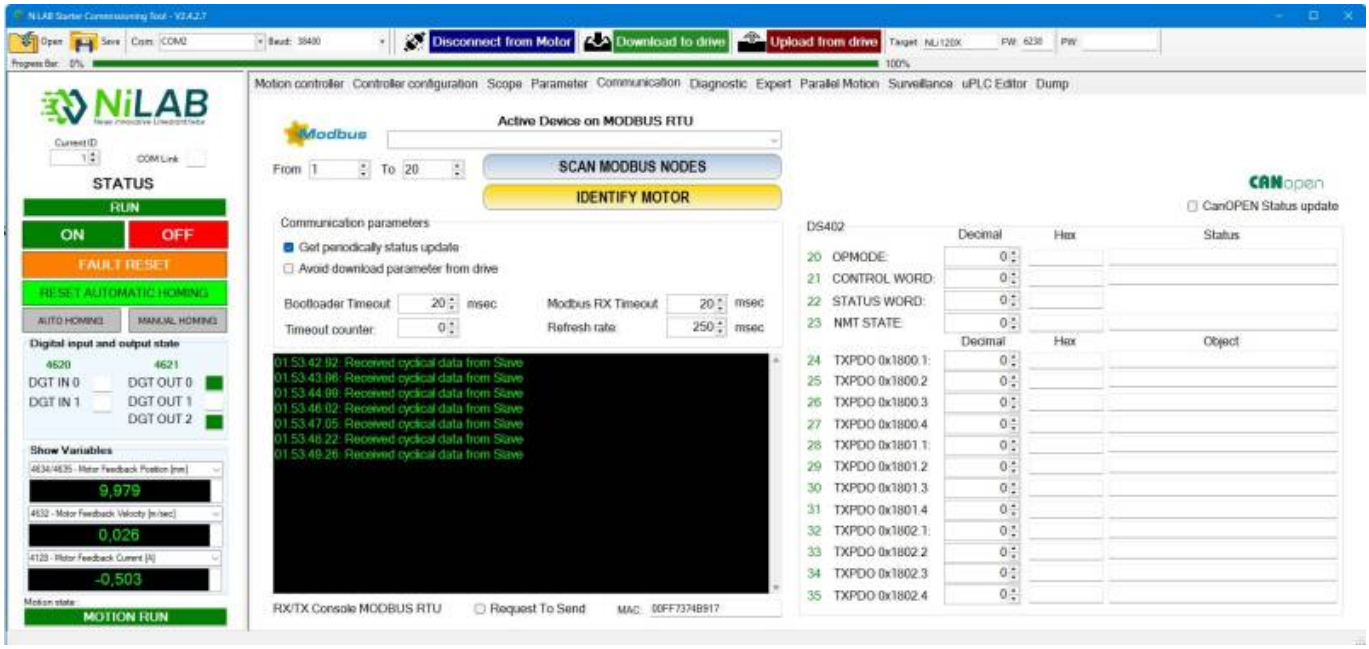
Motor Parameter

Funzione di homing configurabile dall'utente: su stop meccanico o tramite un sensore esterno, con velocità e direzione selezionabili. Controllo completo sui parametri del motore — nominale, picco, temperatura massima e rilevamento minimo alimentazione DC. Aggiornamento firmware e visualizzazione parametri di produzione sono disponibili per manutenzione.



Communication

Una console di comunicazione MODBUS RTU con una funzione di scansione nodi MODBUS per identificare rapidamente i motori collegati al bus.



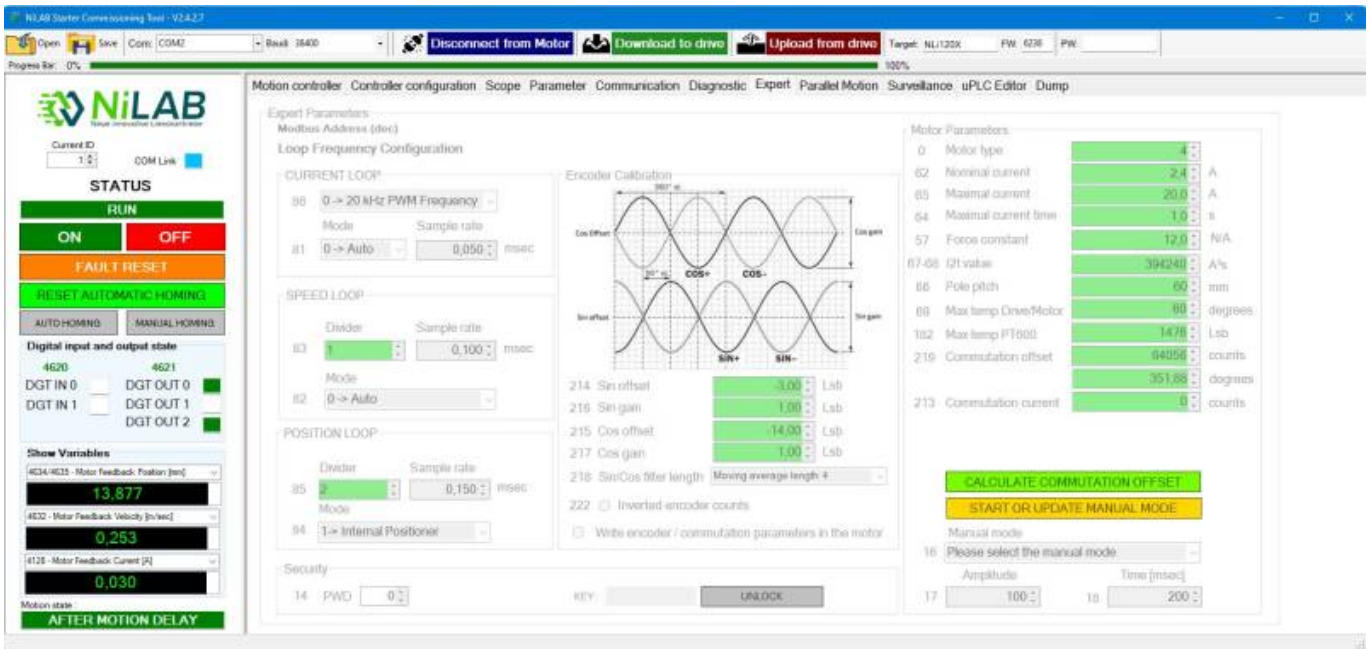
Diagnostic

Uno strumento diagnostico semplice e completo con statistiche per il tempo di on del dispositivo, numero di cicli raggiunti e distanza di viaggio. Fornisce 512 minuti di storage per il consumo medio di corrente e la temperatura del motore, con opzioni scope e save-to-file, più condizioni di carico motore in tempo reale.



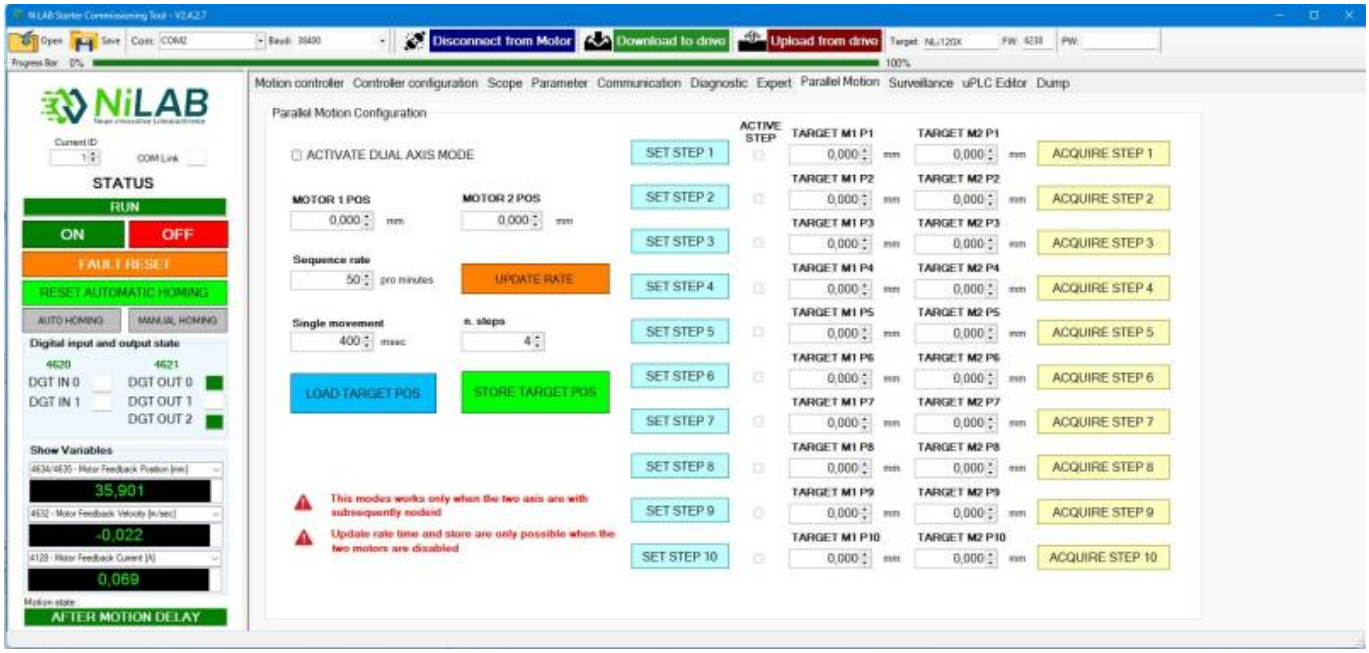
Expert

In questa pagina puoi cambiare i parametri del motore e la calibrazione dell'encoder con il calcolo di fase. Puoi anche cambiare la frequenza del loop. La modalità Expert è accessibile solo con uno sblocco password.



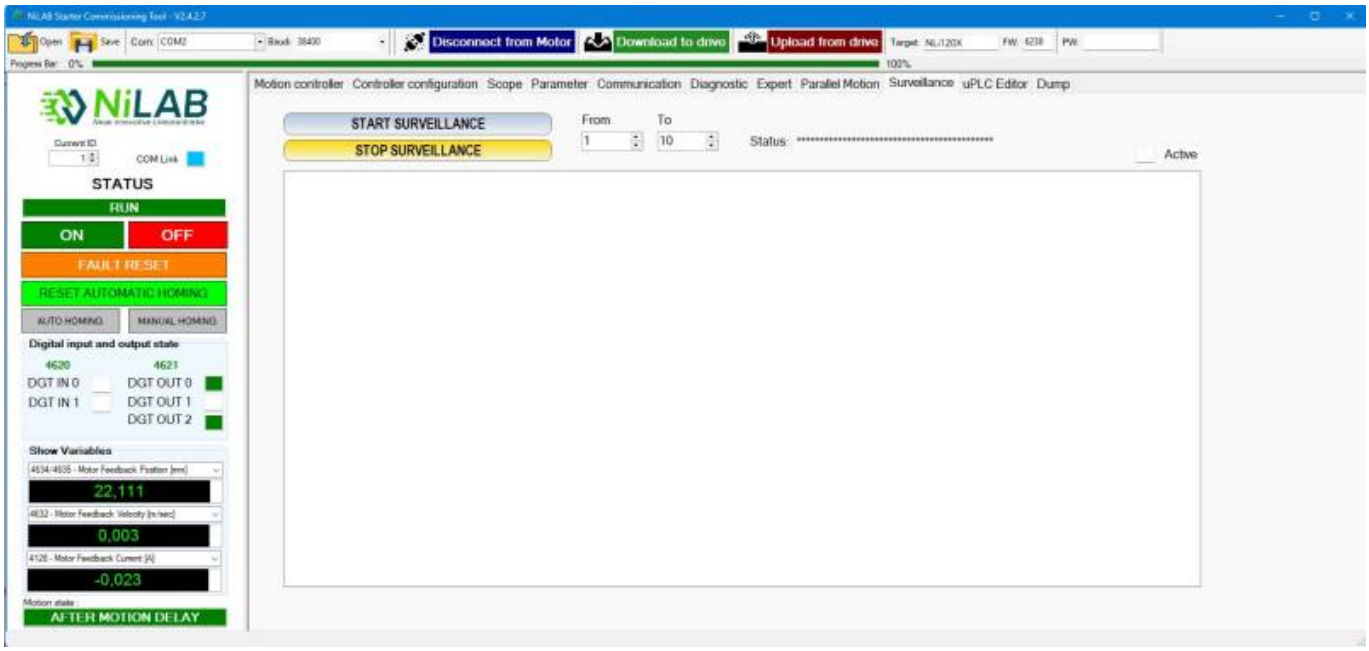
Parallel motion

Parallel motion è usato per configurare due motori in parallelo per realizzare applicazioni cinematiche parallele o movimento sincronizzato tra due assi.



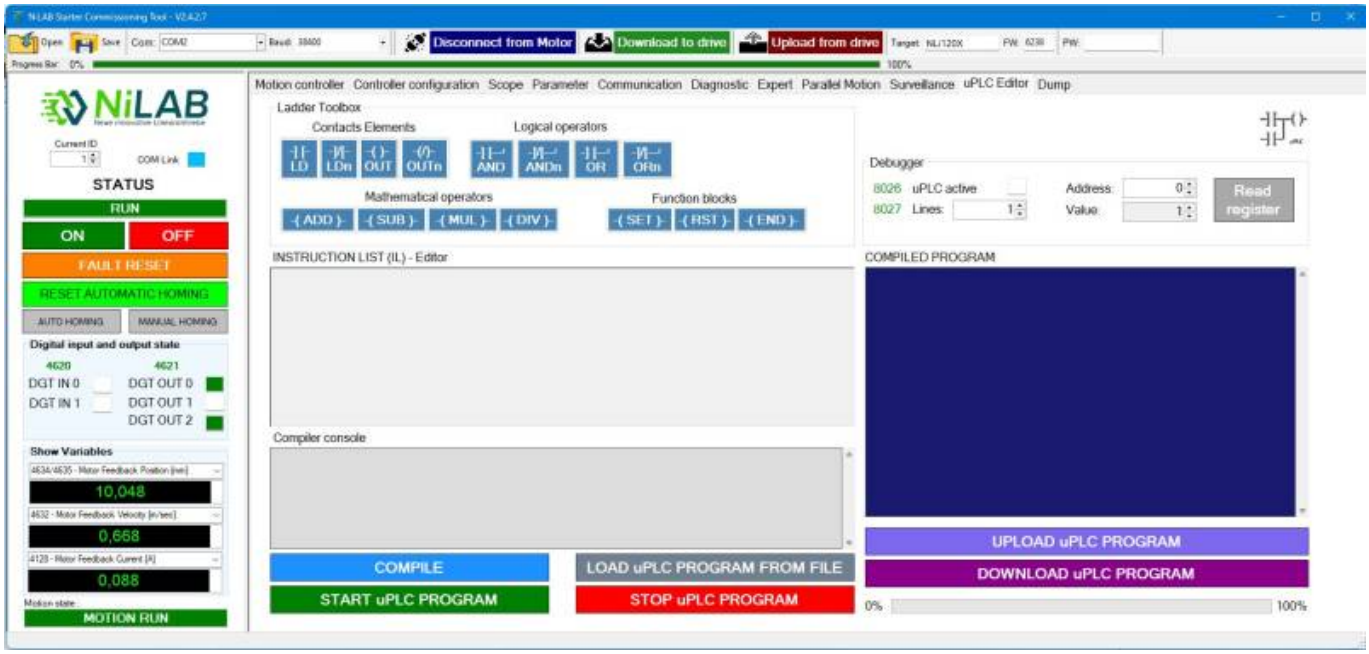
Surveillance

Surveillance è usato per monitorare diversi motori collegati al MODBUS contemporaneamente.



uPLC editor

Questa finestra è usata per la programmazione uPLC interna.



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

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

Last update: **2026/09/12 13:16**