

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.

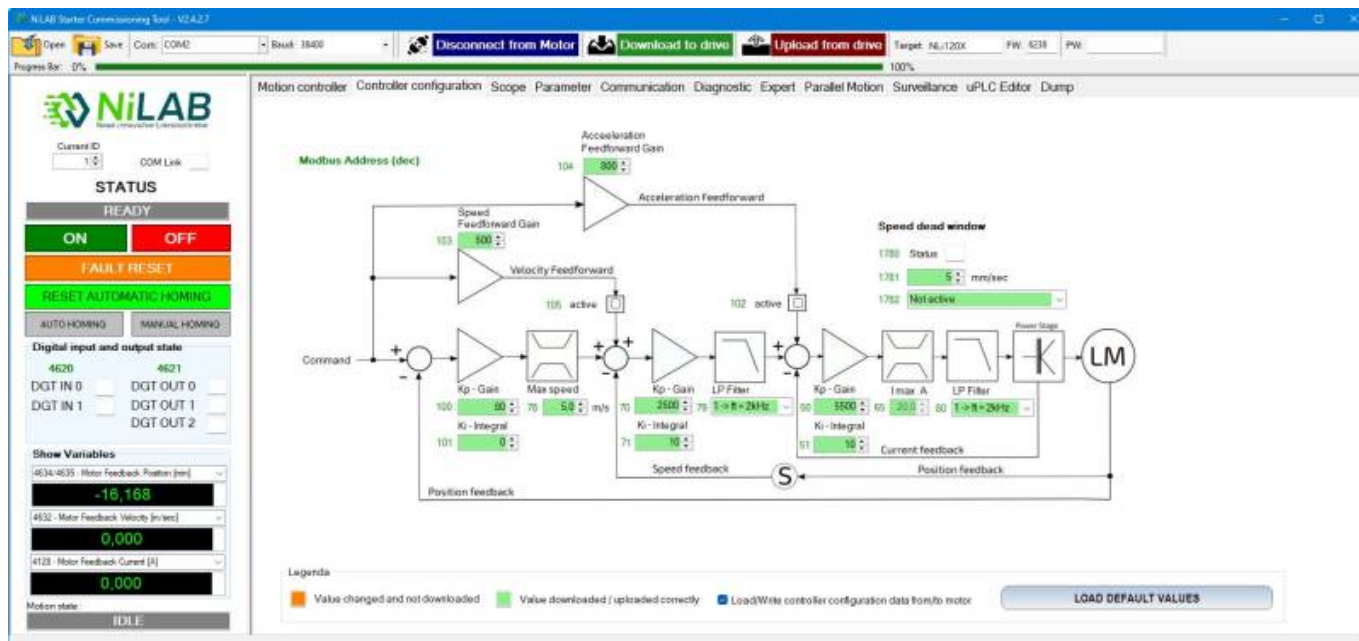
Quattro modalità di tabella di movimento sono disponibili: 1 tabella con 10 posizioni, 2 tabelle con 5 posizioni per tabella, 3 tabelle con 3 posizioni per tabella e 5 tabelle con 2 posizioni per tabella.

The screenshot displays the NiLAB Starter Commissioning Tool interface. The main window is titled "Motion controller" and contains several tabs: "Motion Table", "Controller configuration", "Scope", "Parameter", "Communication", "Diagnostic", "Expert", "Parallel Motion", "Surveillance", "uPLC Editor", and "Dump". The "Motion Table" tab is active, showing a table with 10 rows of motion parameters. The table columns are: Index, Motion type, Position, Acceleration time or motion time, Constant speed time, Deceleration time, Waiting, and Trigger mode. The first two rows are configured with Trapezoidal motion, while the remaining eight rows are set to None. To the right of the table, there are sections for "Motion mode" (set to 1792, 1 Mack - 10 positions per map), "Motion parameter" (Cycle time: 400 ms, Motion per minute: 150, Duty motion: 50%), and "Digital input and output Configuration" (Drive Enable, Drive Fault, Digital Output 1, Digital Output 2). Below the table, there are sections for "Motion control" (START MOTION, STOP MOTION, Modbus SYNC by Register, Modbus Broadcast SYNC) and "Analog Input" (Analog Input 1, Analog Input 1 offset, Analog Input 1 Scale). A legend at the bottom indicates the status of the data: Value changed and not downloaded (orange), Value downloaded / uploaded correctly (green), and Load/Write motion controller data from/to motor (blue).

Index	Motion type	Position	Acceleration time or motion time	Constant speed time	Deceleration time	Waiting	Trigger mode
1793 0	Trapezoidal	10,000	50	0	50	100	Auto
1804 1	Trapezoidal	50,000	50	0	50	100	Auto
1815 2	None	0,000	0	0	0	0	
1826 3	None	0,000	0	0	0	0	
1837 4	None	0,000	0	0	0	0	
1848 5	None	0,000	0	0	0	0	
1859 6	None	0,000	0	0	0	0	
1870 7	None	0,000	0	0	0	0	
1881 8	None	0,000	0	0	0	0	
1892 9	None	0,000	0	0	0	0	

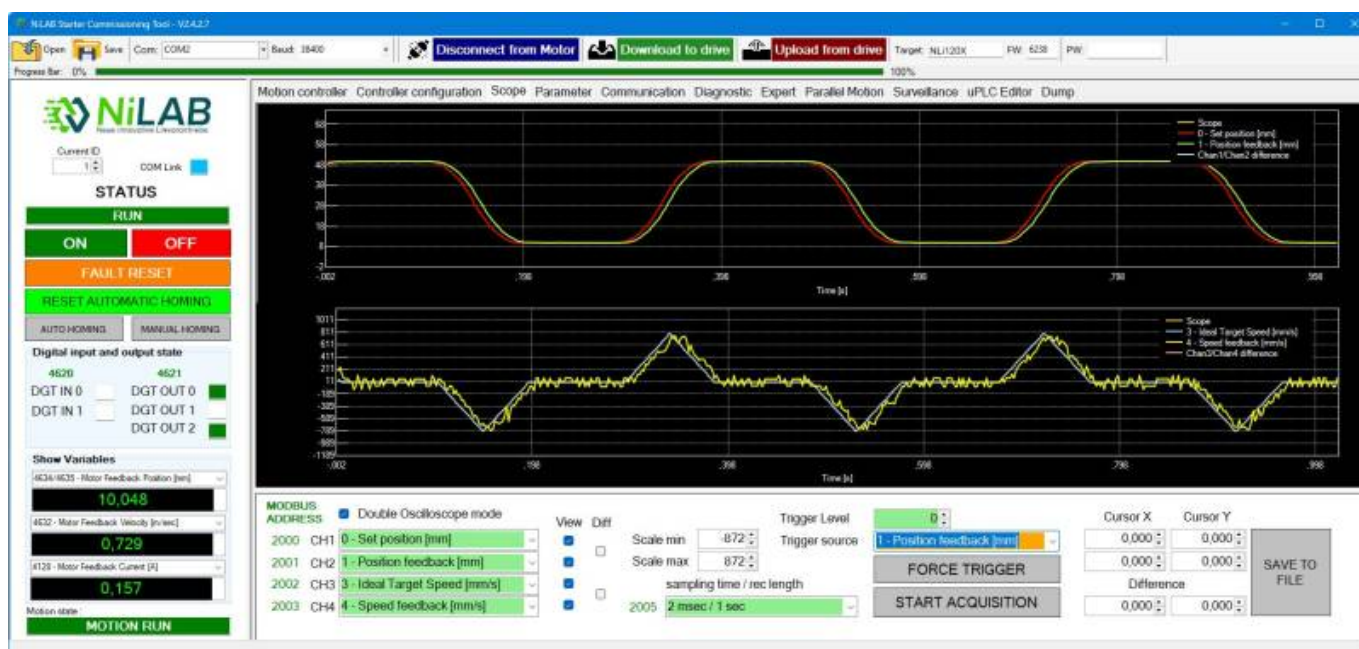
Controller Configuration

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



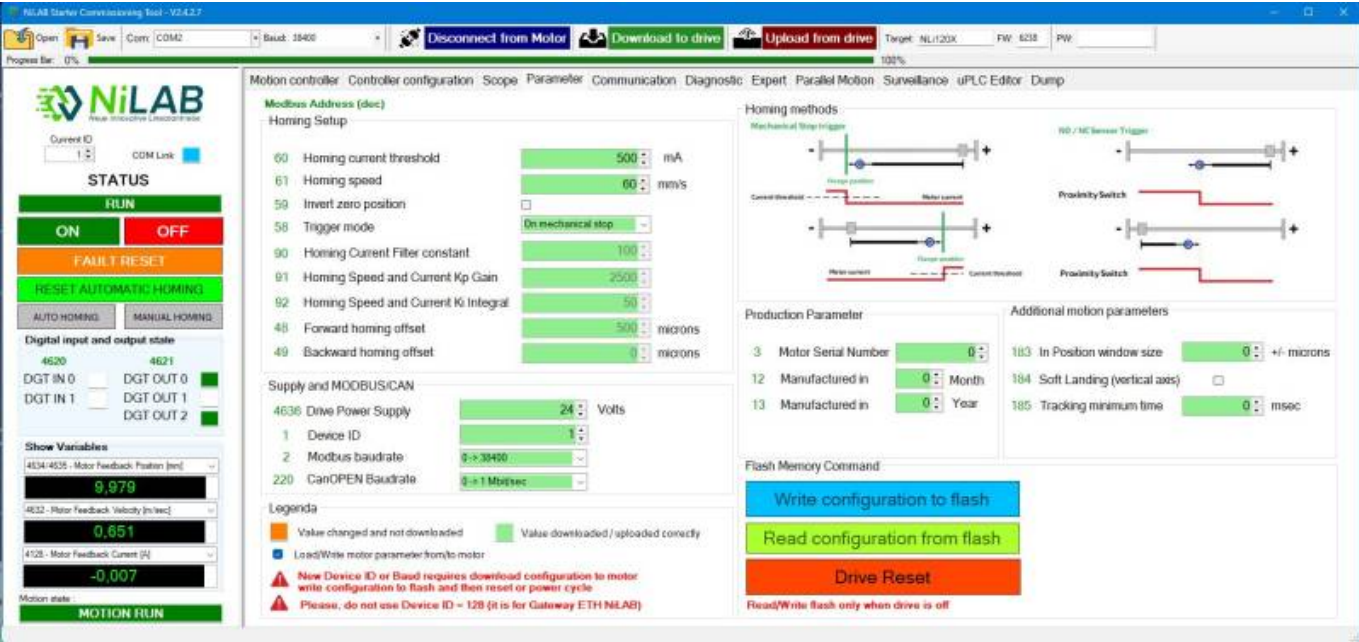
Scope

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.



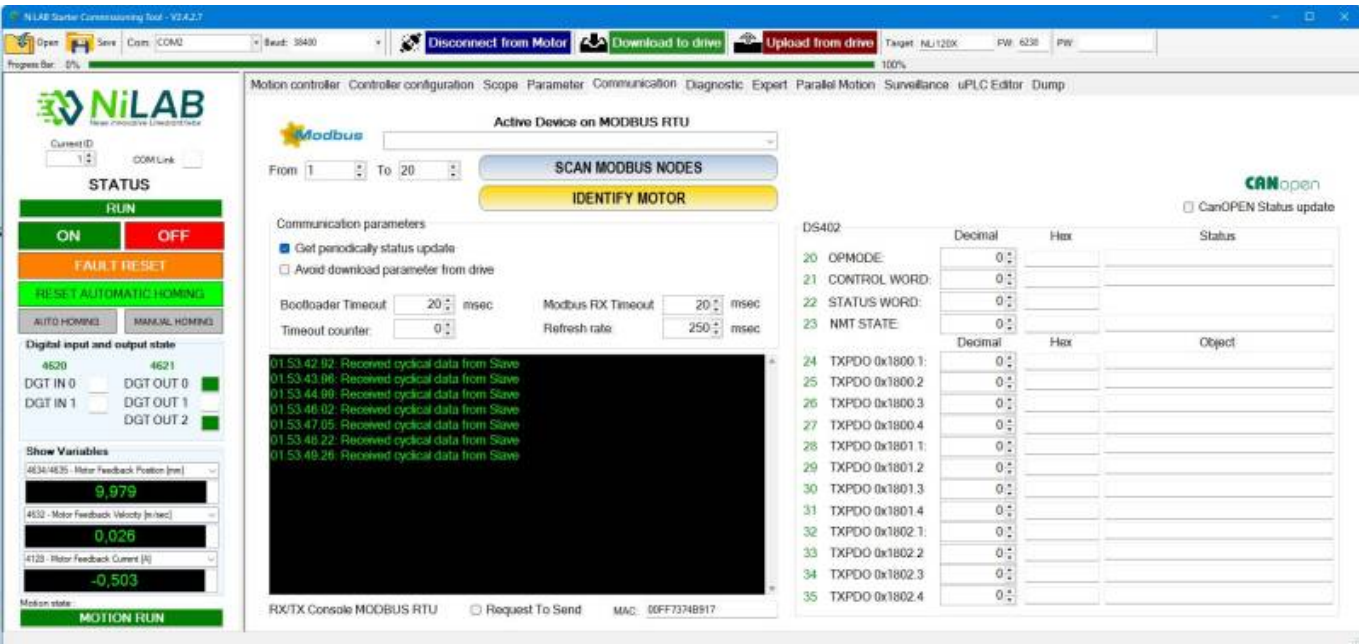
Motor Parameter

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.



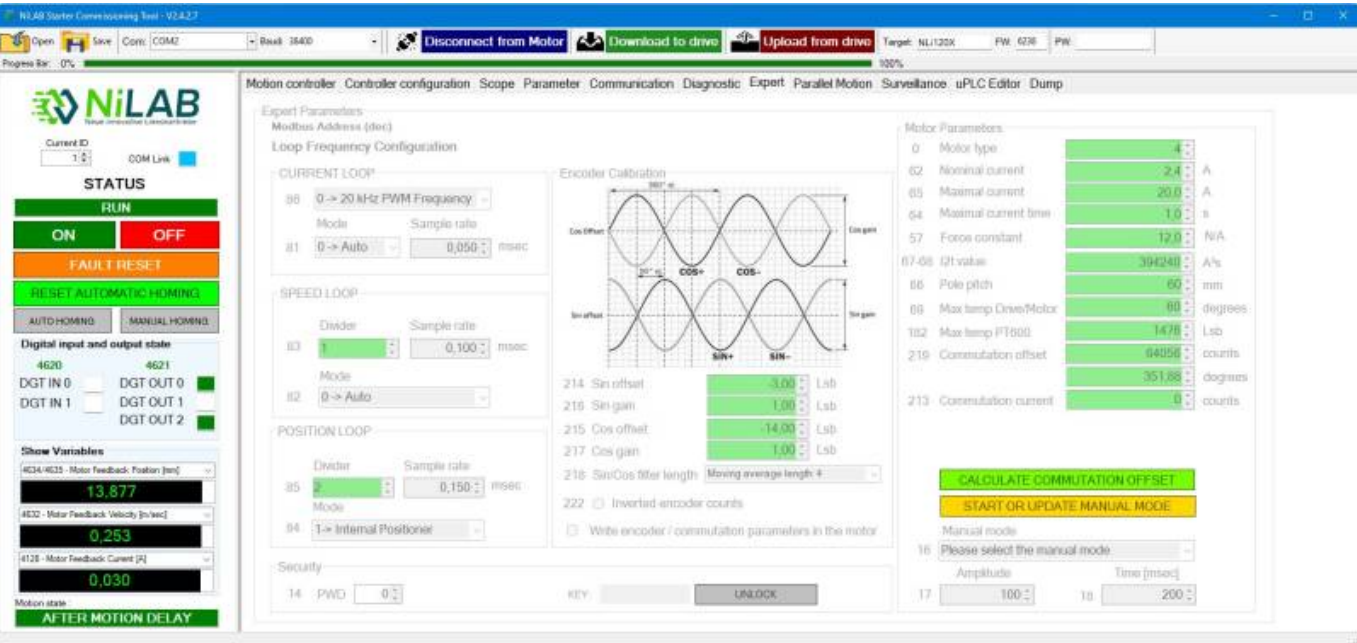
Diagnostic

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.



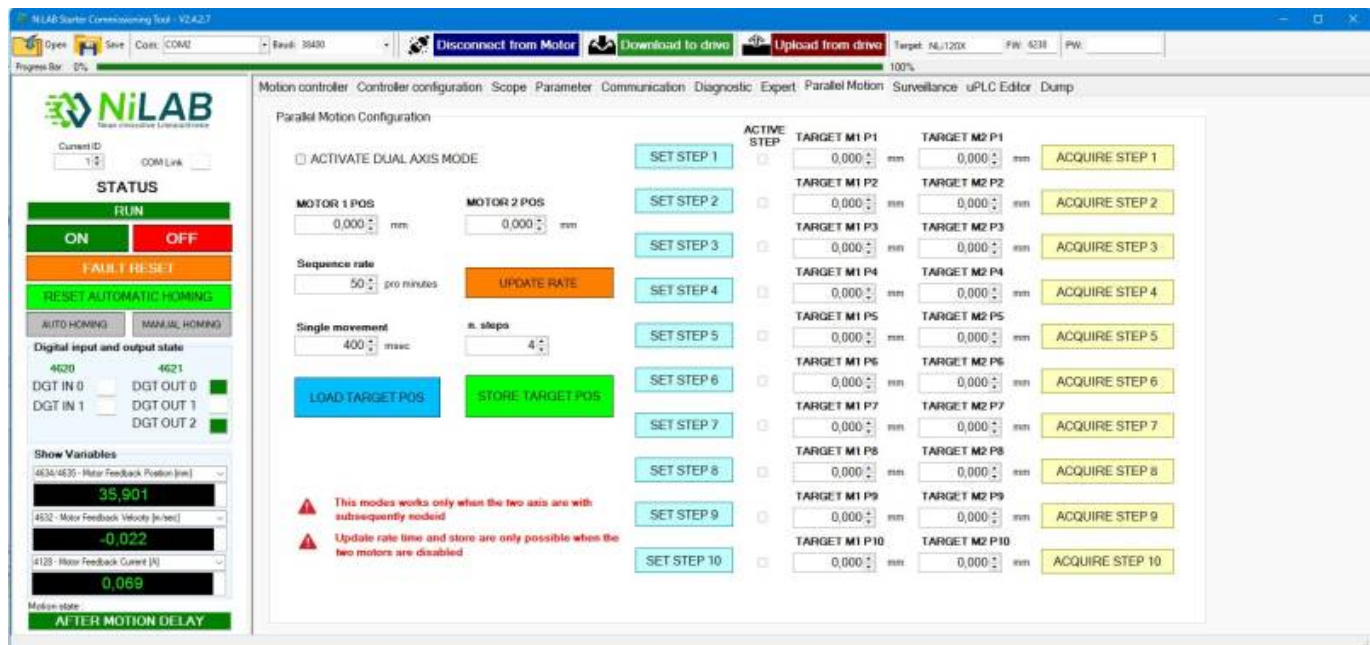
Expert

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.



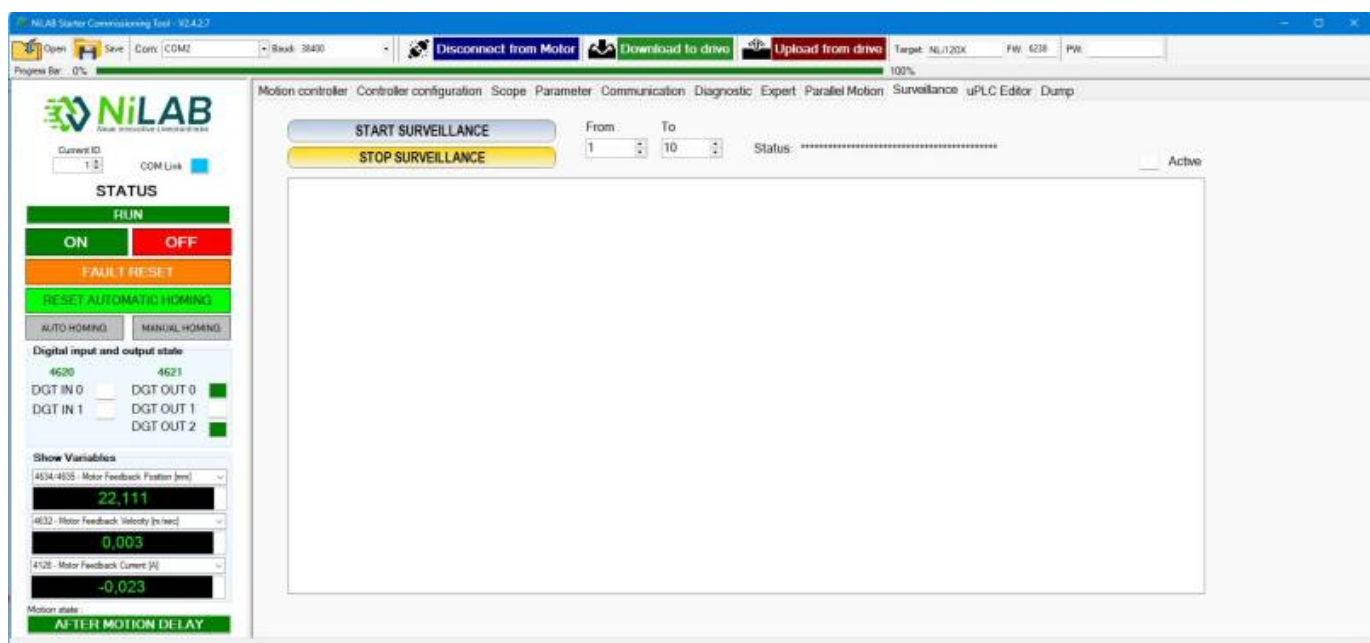
Parallel motion

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



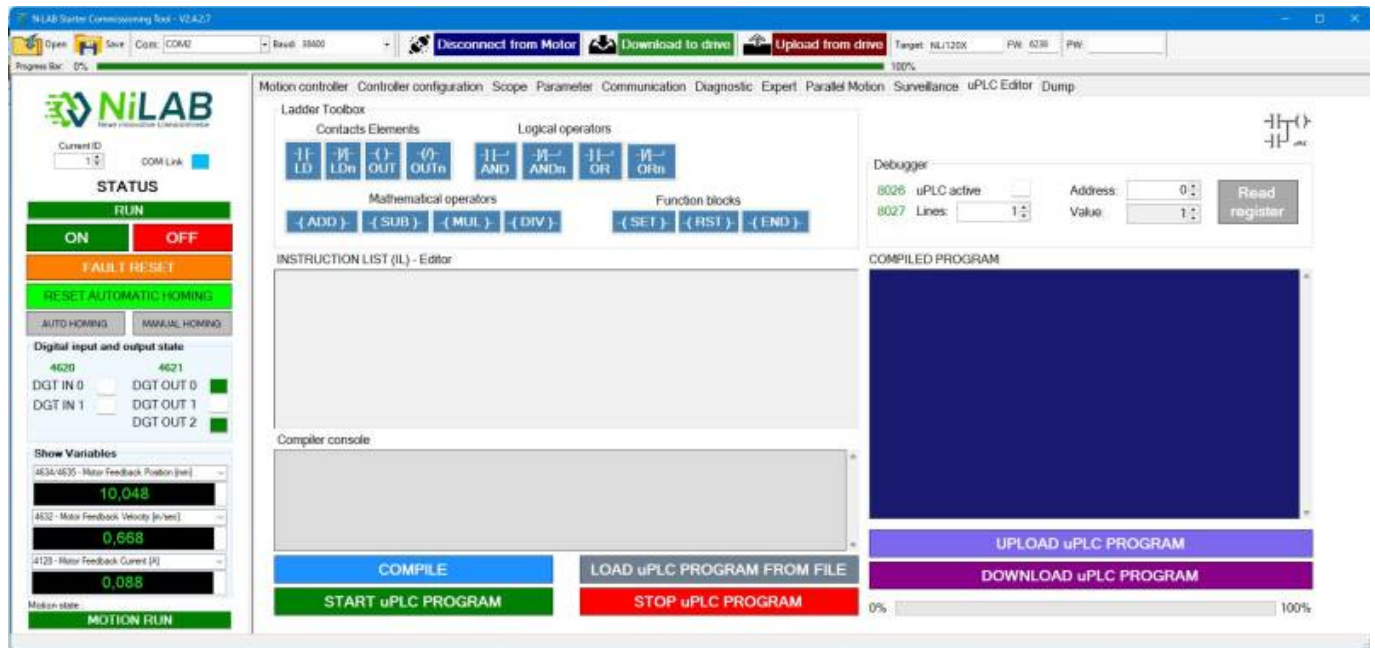
Surveillance

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**

