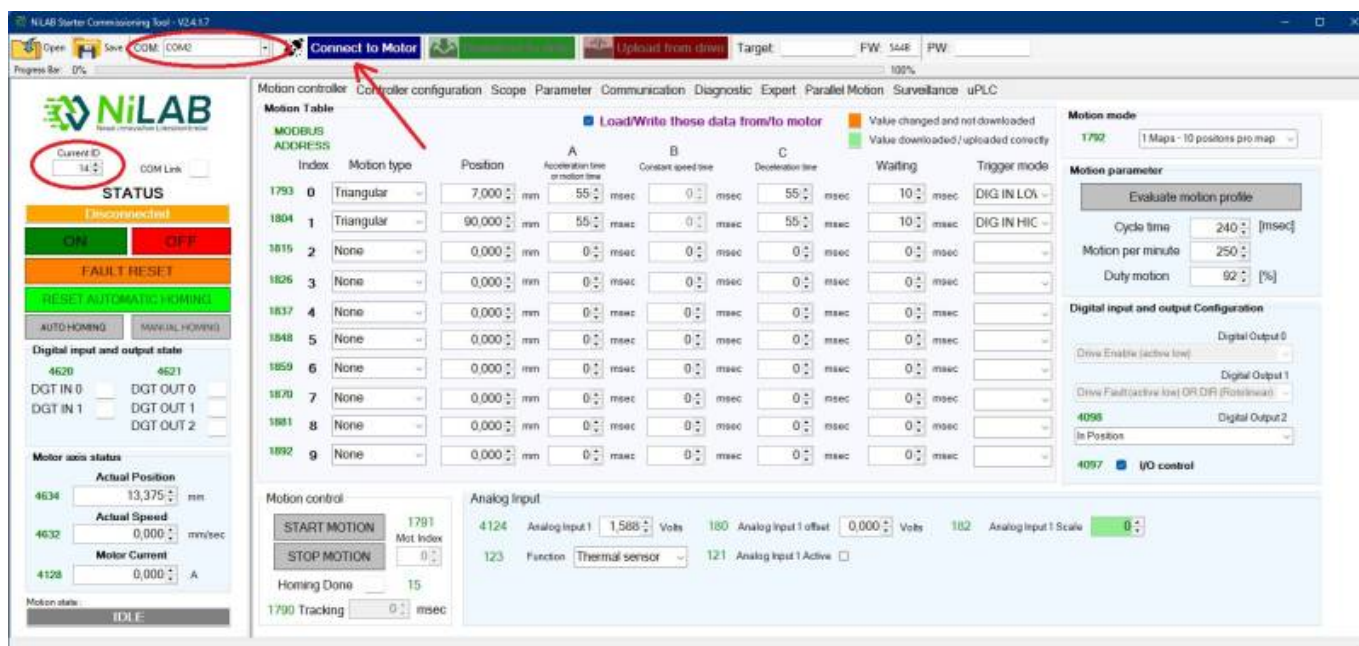


Come salvare e ricaricare la configurazione

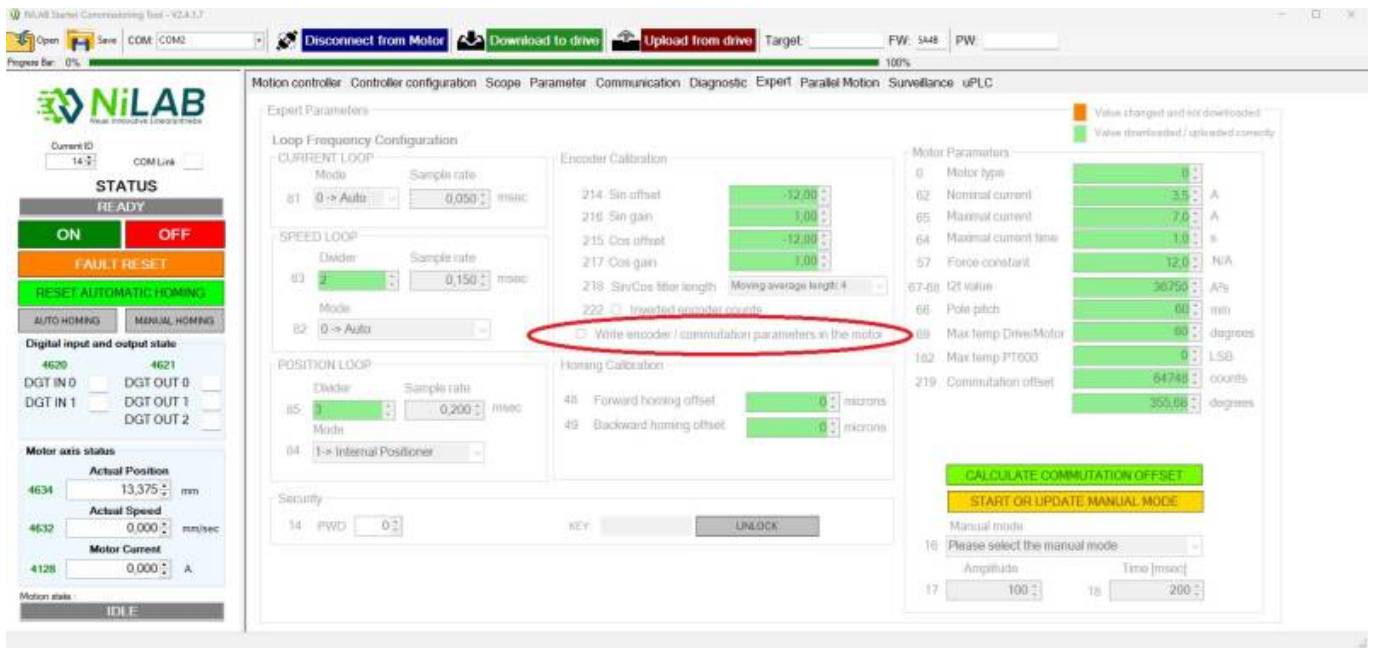
Se un motore deve essere sostituito con uno nuovo mantenendo gli stessi parametri (come le caratteristiche del ciclo di movimento e il tipo di controllo), segui questi passaggi:

1. Scollega il motore dal 24VDC e ricollegalo attendendo 5 secondi (devi vedere i LED lampeggiare sul motore e poi solo il LED verde pulsare o lampeggiare indicando che il motore è pronto per l'uso)

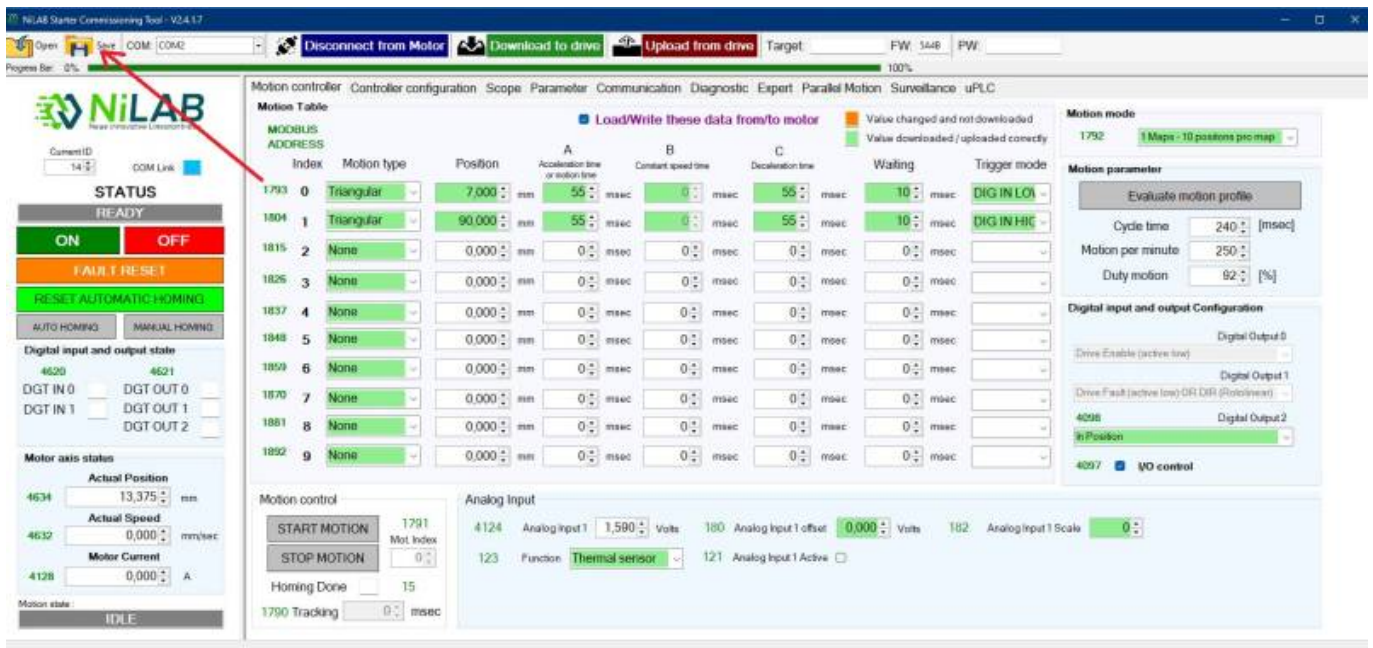
2. Avvia una nuova sessione del software NILAB Starter. Seleziona la giusta Current ID del motore collegato e la giusta porta COM per la comunicazione usando il cavo adattatore USB a RS485. Nell'esempio sotto l'ID del motore è 14. Si prega di usare il giusto ID del motore. il valore predefinito da usare è il valore = 1. Si prega di notare che se hai bisogno di conoscere il motore disponibile con il relativo numero ID usa la finestra Communication e premi il pulsante Scan Modbus Nodes per vedere l'elenco. Premi il pulsante connect to Motor per collegare.



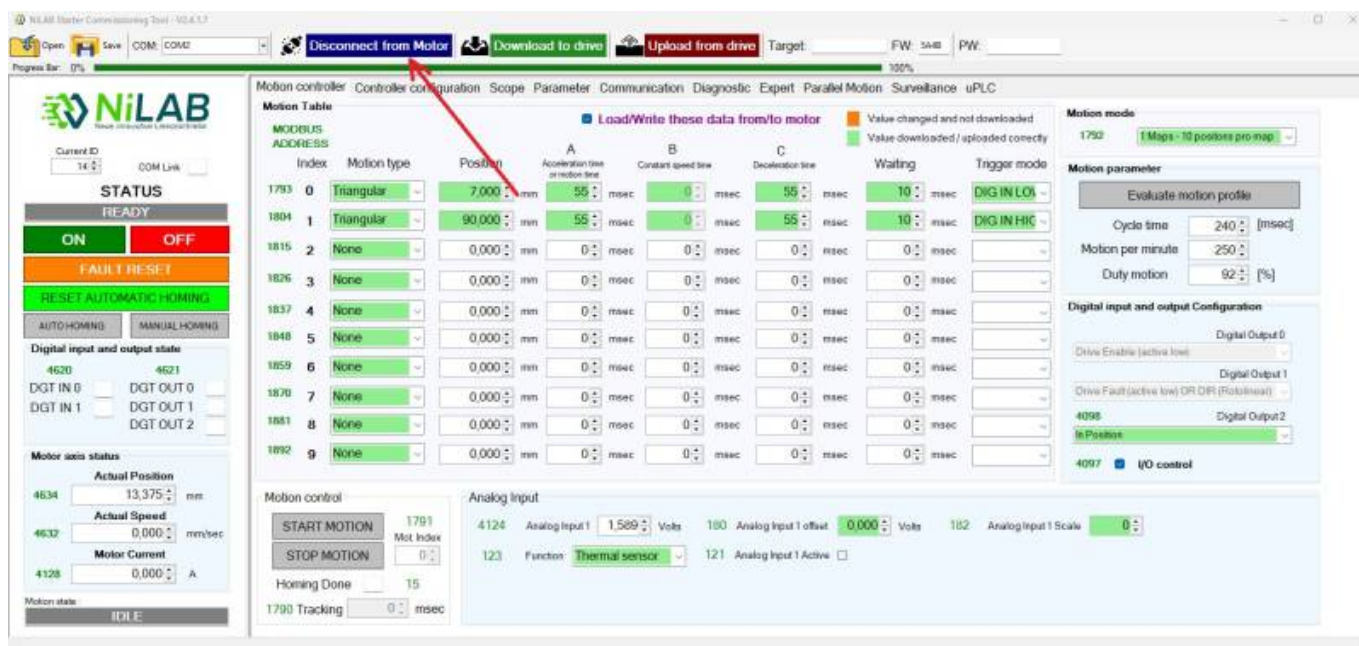
3. Si prega di verificare che la finestra expert sia disabilitata e che l'opzione write encoder / commutation parameters in the motor sia non selezionata.



4. Collega al motore da sostituire e salva la configurazione corrente:

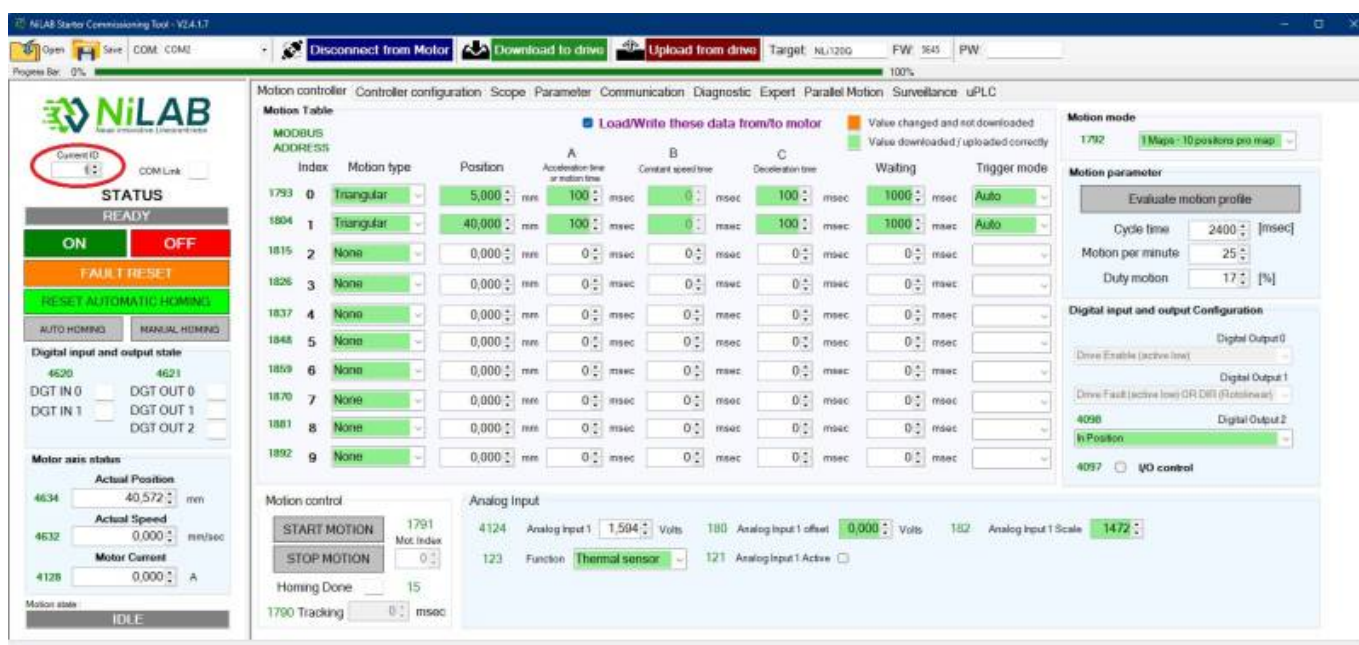


5. Scollega il motore da NiLAB Starter premendo il pulsante Disconnect the Motor



6. Ora sostituisci il motore selezionato con uno nuovo e attendi il ciclo di boot di 5 secondi dall'accensione.

7. Collega al motore. Si prega di tenere conto che un nuovo motore ha ID = 1. Cambia la Current ID a 1 e collega premendo il pulsante Connect to Motor



8. Carica il file di configurazione che hai salvato in precedenza al passo 4 di questo elenco.

NiLAB Starter Commissioning Tool - V2.4.1.7

Open Save COM: COM2 Disconnect from Motor Download to drive Upload from drive Target: NLI120G FW: 3E43 PW: 100%

Motion controller Controller configuration Scope Parameter Communication Diagnostic Expert Parallel Motion Surveillance uPLC

Motion Table

Load/Write these data from/to motor Value changed and not downloaded Value downloaded / uploaded correctly

Index	Motion type	Position	Acceleration time or motion time	Constant speed time	Deceleration time	Waiting	Trigger mode
1793 0	Triangular	5,000	100	0	100	1000	Auto
1804 1	Triangular	40,000	100	0	100	1000	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	

Motion mode

1792 1 Maps - 10 positions per map

Motion parameter

Evaluate motion profile

Cycle time 2400 [msec]

Motion per minute 25

Duty motion 17 [%]

Digital input and output Configuration

Digital Output 0 Drive Enable (active low)

Digital Output 1 Drive Fault (active low OR DIR (Pulsed))

Digital Output 2 In Position

4097 I/O control

Motion control

START MOTION 1791 Mot Index

STOP MOTION 0

Homing Done 15

1790 Tracking 0 msec

Analog Input

4124 Analog Input 1 1.594 Volts 180 Analog Input 1 offset 0.000 Volts 182 Analog Input 1 Scale 1472

123 Function Thermal sensor 121 Analog Input 1 Active

Motor axis status

Actual Position 4634 40,572 mm

Actual Speed 4632 0,000 mm/sec

Motor Current 4128 0,000 A

Motion state IDLE

Dopo il caricamento del file tutte le differenze sono evidenziate in colore arancione.

NiLAB Starter Commissioning Tool - V2.4.1.7

Open Save COM: COM2 Disconnect from Motor Download to drive Upload from drive Target: NLI120G FW: 3E43 PW: 100%

Motion controller Controller configuration Scope Parameter Communication Diagnostic Expert Parallel Motion Surveillance uPLC

Motion Table

Load/Write these data from/to motor Value changed and not downloaded Value downloaded / uploaded correctly

Index	Motion type	Position	Acceleration time or motion time	Constant speed time	Deceleration time	Waiting	Trigger mode
1793 0	Triangular	7,000	55	0	55	10	DIG IN LOK
1804 1	Triangular	90,000	55	0	55	10	DIG IN HIC
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	

Motion mode

1792 1 Maps - 10 positions per map

Motion parameter

Evaluate motion profile

Cycle time 240 [msec]

Motion per minute 250

Duty motion 92 [%]

Digital input and output Configuration

Digital Output 0 Drive Enable (active low)

Digital Output 1 Drive Fault (active low OR DIR (Pulsed))

Digital Output 2 In Position

4097 I/O control

Motion control

START MOTION 1791 Mot Index

STOP MOTION 0

Homing Done 15

1790 Tracking 0 msec

Analog Input

4124 Analog Input 1 1.592 Volts 180 Analog Input 1 offset 0.000 Volts 182 Analog Input 1 Scale 0

123 Function Thermal sensor 121 Analog Input 1 Active

Motor axis status

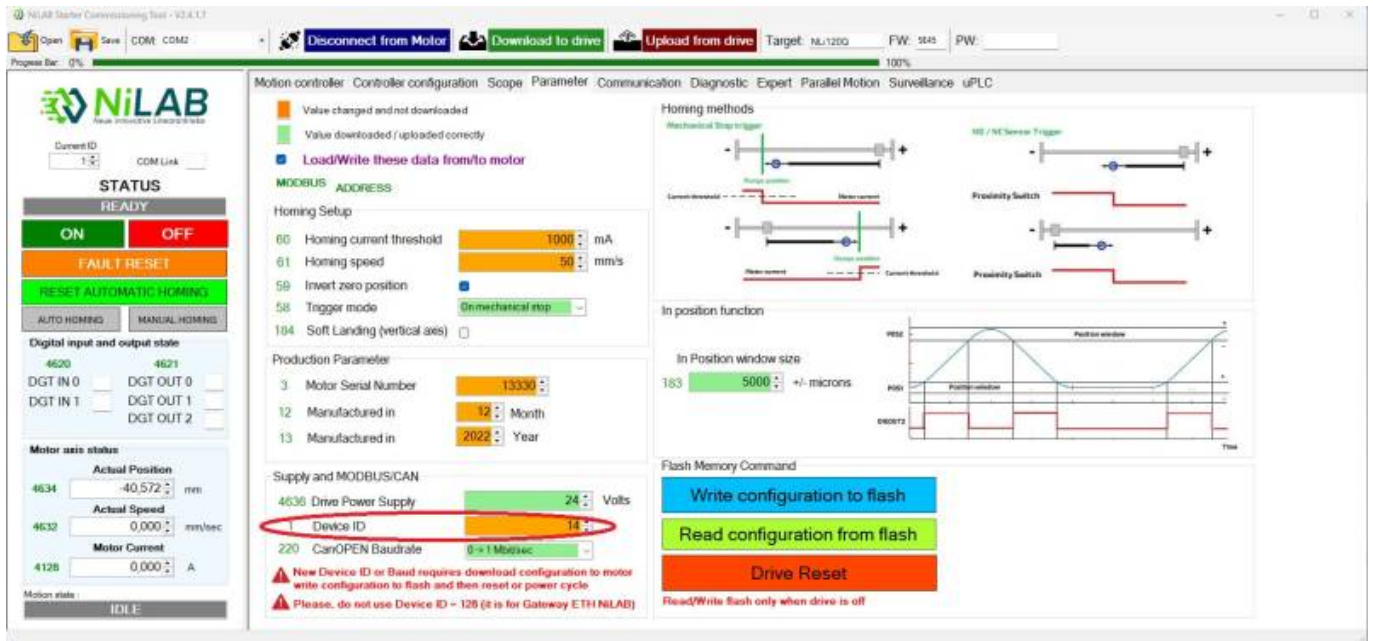
Actual Position 4634 -40,572 mm

Actual Speed 4632 0,000 mm/sec

Motor Current 4128 0,000 A

Motion state IDLE

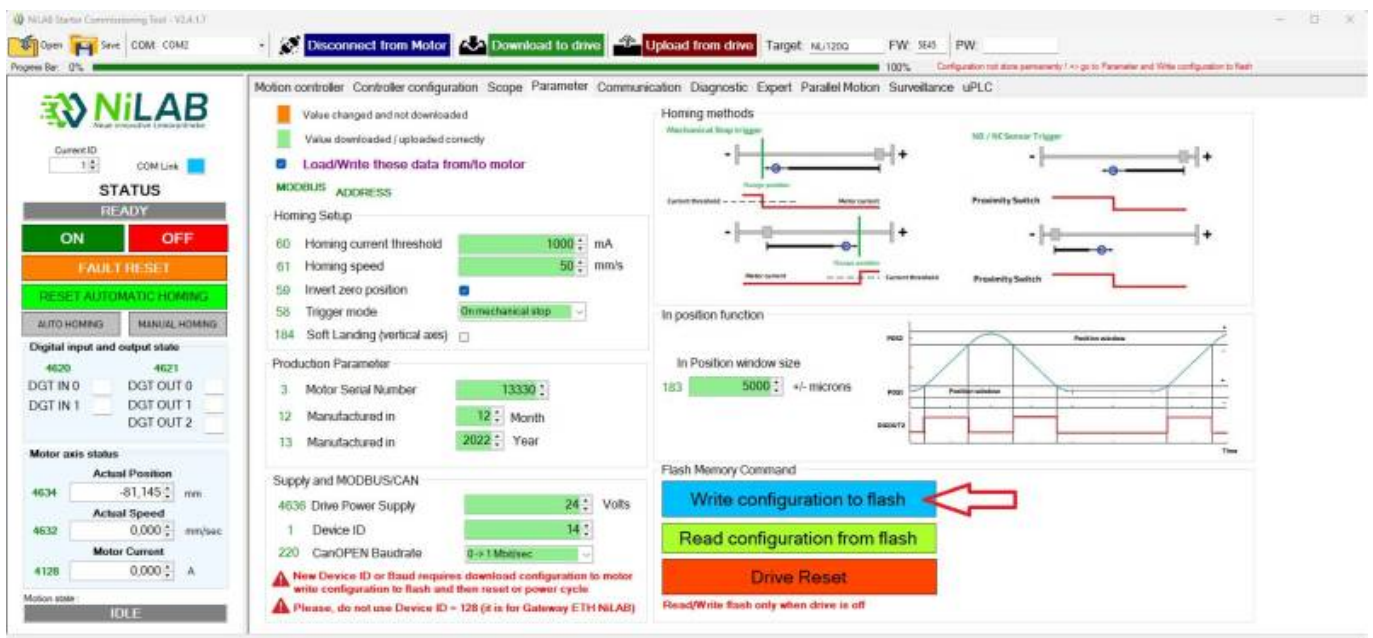
Si prega di notare che il Device ID viene aggiornato con quello giusto caricato dal file.



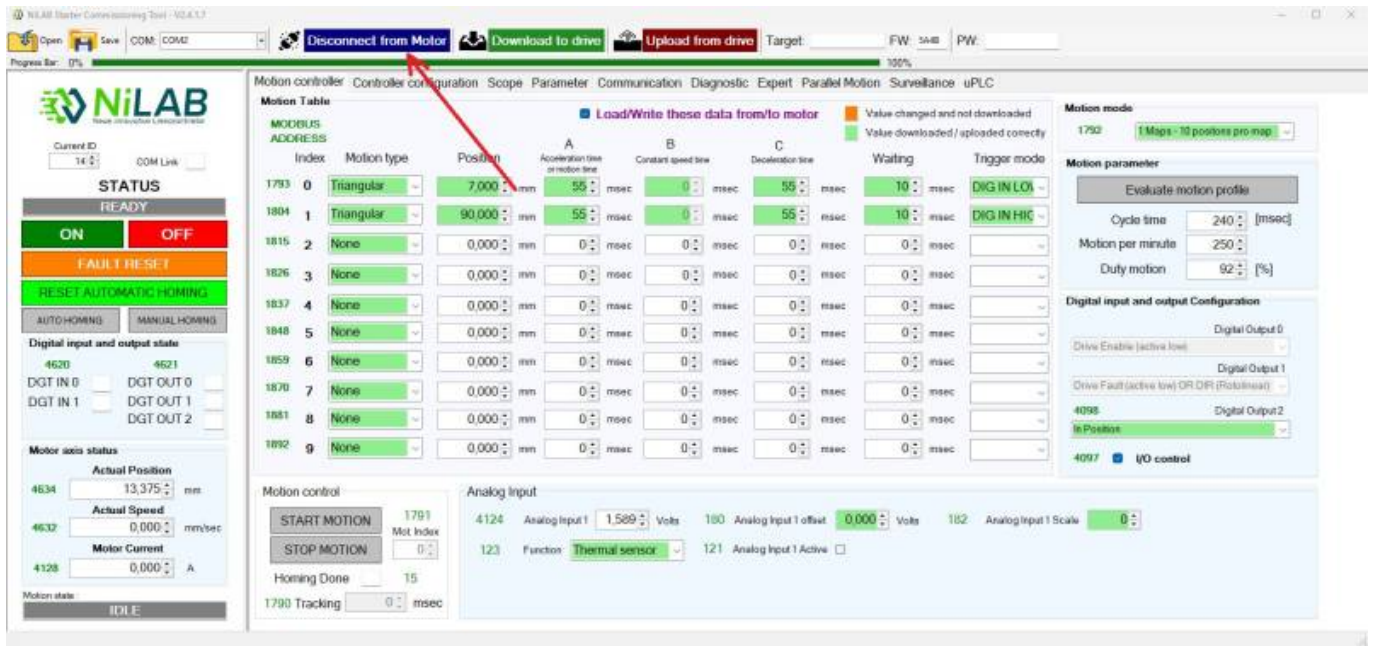
9. Scarica la configurazione al motore premendo il pulsante Download to drive e tutte le differenze cambiano a colore verde.



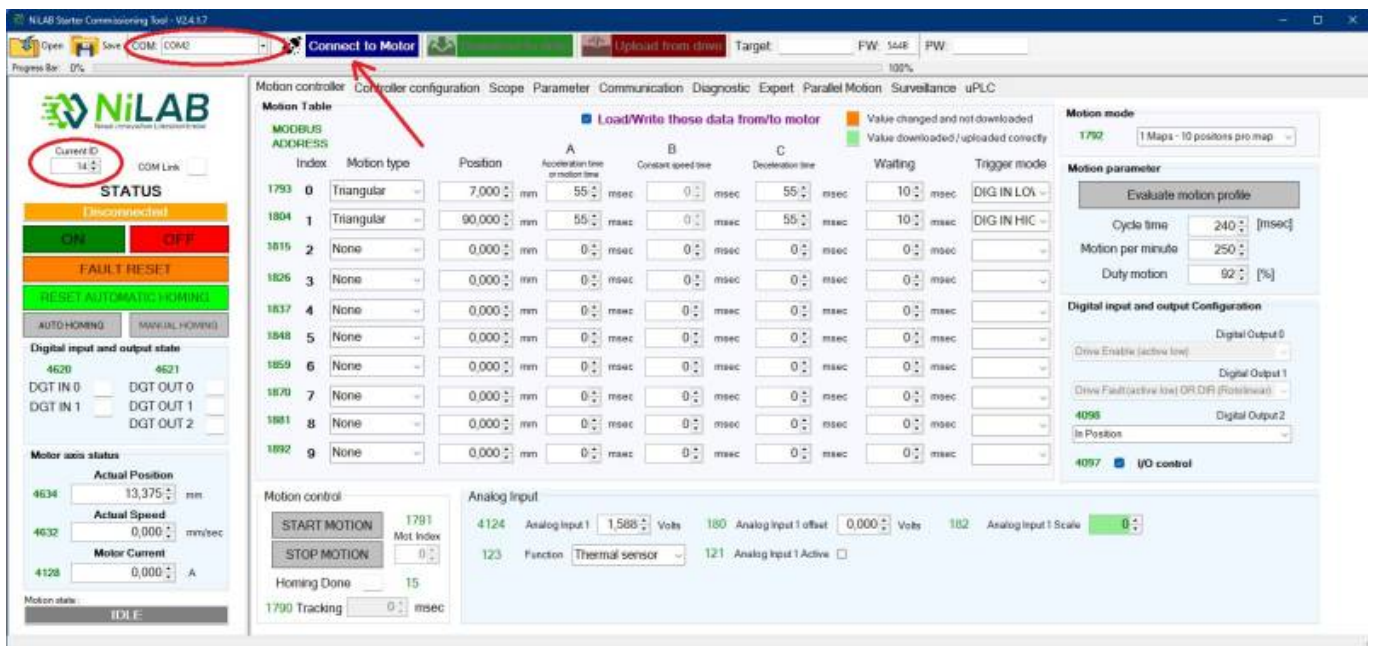
10. Memorizza la configurazione permanentemente in Flash premendo il pulsante Write configuration to flash nella finestra Parameter.



11. Scollega il motore da NiLAB Starter e scollega l'alimentazione dal motore per aggiornare il Device ID al nuovo valore.



12. Ricollega il motore all'alimentazione e attendi 5 secondi prima di collegare di nuovo usando NILAB Starter con l'ID giusto (in questo esempio cambiamo l'ID da 1 = Default a ID = 14).



Controlla se il motore sta funzionando con la precedente configurazione del motore sostituito.

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

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

Last update: 2026/09/12 00:06



