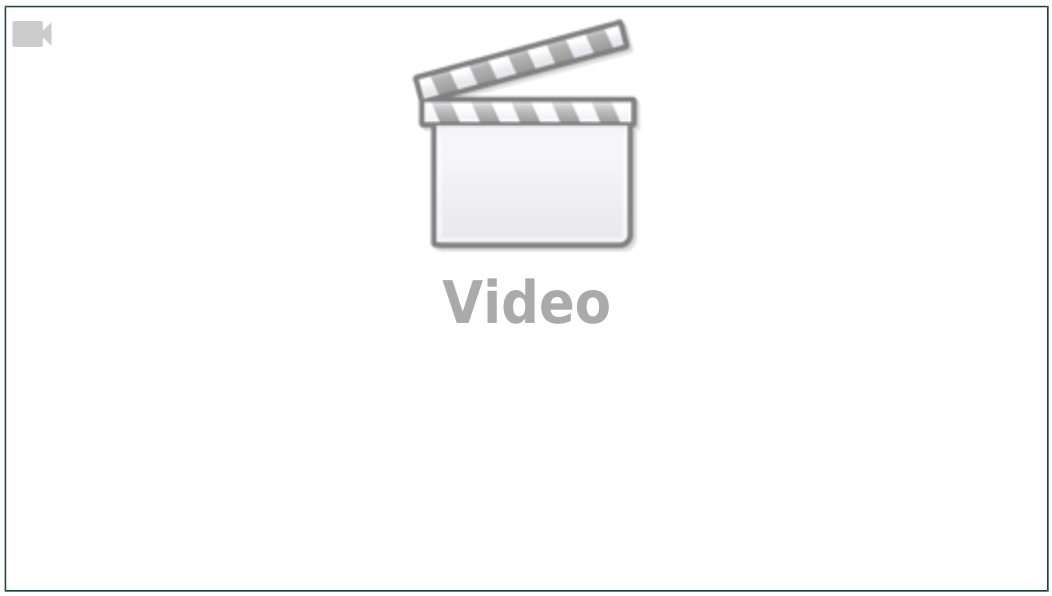
Software NILAB Starter

NILAB Starter offre un modo semplice e diretto per configurare rapidamente i parametri di movimento del drive integrato dei motori lineari tubolari miniaturizzati e standard. GUI preinstallate e configurabili dall'utente basate su applicazione sono disponibili anche con questa interfaccia.

Questo software può essere scaricato qui: NILAB Starter



I principali vantaggi di NILAB Starter sono:

Voce
Poca o nessuna esperienza di programmazione richiesta
Basato su menu, basato su Windows, configurazione facile
Pre-programmato con funzionalità specifiche per applicazione
Analisi in tempo reale con diagnostica
Strumenti di feedback dati e grafici: oscilloscopio a 4 canali
Repository firmware online per aggiornamento sul campo
Funzione auto-teach per movimento singolo e parallelo

Changelog

[2.4.4.5] - 08.10.2026 - new function for Special Project - Multi drive - bug fixes

[2.4.4.4] - 01.09.2026 - bug fixes

[2.4.4.3] - 20.07.2026
- Aggiunto canale scope SVM

[2.4.4.2] - 02.07.2026

[2.4.4.1] - 01.05.2026
- Bug fixes

[2.4.4.0] - 28.04.2026
- Bug fixes
- Nuovi indicatori LED

[2.4.3.9] -24.04.2026
- Nuovo grafico trend in tempo reale su Show variables
- Bug fixes

[2.4.3.8] - 16.04.2026
- Finestra Parameters nuovo design con statistiche
- Motion Controller con nuova Opzione per configurazione uscite digitali (programmazione uPLC)
- Home Setting con nuova Opzione relativa alla programmazione uPLC

[2.4.3.7] - 08.04.2026
- Aggiunta forza come parametro di visualizzazione dentro Show variables
- Aumentata dimensione dei pulsanti + e - dentro la procedura guidata Motion Task
- Corretto bug su avviso nel menu expert'.
- Corretto bug su scaricamento dati diagnostici quando non connesso

[2.4.3.6] - 01.04.2026
- Aggiunti due nuovi operatori in uPLC Editor
- Aggiunto in expert mode il Parametro 224 - Amplitude autogain per segnali SIN/COS
- Rimosso pulsante per valori Default su Controller configuration : aggiunte panoramiche parametri con commenti.

[2.4.3.5] - 20.03.2026
- Migliorata comunicazione Modbus con un corretto valore timeout come Default
- Aggiunto aumento dinamico del tempo timeout anche per lettura Modbus intero con segno
- Limitato valore (max 250ms, min 1ms) del tempo timeout sull'interfaccia di comunicazione.

[2.4.3.4] - 05.03.2026
- Cambiata vista Controller configuration
- Aggiunto parametro Gravity Feed Forward nella finestra Controller
- Aggiunta opzione posizionamento relativo dentro Motion controller

[2.4.3.3] - 09.02.2026
- Corretta funzionalità finestra Parallel Motion
- Corretto ridimensionamento barra stato avanzamento con il ridimensionamento applicazione

[2.4.3.2] - 28.01.2026
- (Bug fix) Corretto pulsante Autoscale con scope in tempo reale e scope vuoto
- Aggiunta opzione USB Full Speed
- Aggiunta funzionalità MODBUS Over USB

[2.4.3.1] - 26.01.2026
- (Bug fix) Corretti canali differenza calcolati dell'oscilloscopio
- (Bug fix) Corretto calcolo autoscale
- Aggiunta variazione legenda sul canale oscilloscopio per canali differenza

[2.4.3.0] - 09.1.2026
- Aggiunto pulsante teach per Motion table
- Aggiunta nuova capacità Motion wizard sulla finestra Motion Controller
- Aggiunto avviso limite massimo sulla finestra diagnostica

- Aggiunto controllo su max corrente vs max Hardware Limit

[2.4.2.9] - 18.12.2025
- Aggiunto pulsante Autoscale sulla finestra scope
- Aggiunto parametro Tracking master scale sulla finestra Parameter
- Corretta lista tipi motore

[2.4.2.8] - 02.12.2025
- Rinnovata finestra scope
- Aggiunta visualizzazione in tempo reale sulla finestra scope di variabili nell'area Status

[2.4.2.7] - 17.11.2025
- Nuova area Status con Show Variables parametrizzabili
- Nuova visualizzazione stack allarmi diagnostica
- Aumentata velocità interfaccia

[2.4.2.6] - 14.11.2025
- Aggiunti parametri calibrazione loop homing
- Spostati parametri Home offset nella finestra Parameter
- Bug fix su scrittura e lettura divisore loop posizione - Parametro 85
- Aggiunto cambio colore quando Parametro cambia su finestra expert
- Fix max corrente limite a 20 A
- Aggiunto controllo su passo polare e valori tipo motore
- Spostato valore gradi offset commutazione sotto parametro offset commutazione

[2.4.2.5] - 10.11.2025
- Aggiunto parametro frequenza PWM (Expert mode)
- Aggiunta corrente di commutazione (Expert mode)
- Aggiunto parametro tempo minimo Tracking
- Non selezionata aggiornamento stato CANopen nella finestra comunicazione come Default
- Tempo campionamento scope e lunghezza ricalcolati rispetto alla frequenza PWM
- Frequenza filtro loop cambiata funzionalità (frequenza cut-off invece di tempo)

[2.4.2.4] - 04.11.2025
- Nuova interfaccia uPLC con funzionalità Editor, Toolbox e Compiler aggiunte

[2.4.2.3] - 21.10.2025
- Aggiunto Modbus sync By table index (trigger mode)
- Aggiunto Modbus sync table idx e set value
- Nuova configurazione Installation

[2.4.2.2] - 15.10.2025
- Aggiunta velocità connessione Baudrate Modbus
- Aggiunto parametro Baudrate Modbus
- Aggiunta casella di controllo dopo download firmware
- Corretto colore cambio parametro

[2.4.2.1] - 13.10.2025
- Aggiunti indicatori riga
- Aggiunta opzione trigger Modbus sync
- Aggiunti pulsanti Modbus sync
- Bug fix finestra Dump

- Bug fix caricamento elenco Combo
- Migliore disposizione testo

[2.4.2.0] - 25.08.2025
- Aggiunto uPLC Memory Dump
- Aggiunta musica di benvenuto su Splash screen
- Aggiunto controllo aggiornamento versione all'avvio

[2.4.1.9] - 14.08.2025
- Corretto bug relativo al caricamento del file di configurazione (device_list combobox)
- Aggiunta finestra Dump per caricamento e salvataggio parametri motore su file

[2.4.1.8] - 18.07.2025
- Aggiunti parametri Dead Zone nella finestra Controller

[2.4.1.7] - 17.06.2025
- Aggiunta visualizzazione contatore timeout
- Corretta impostazione RX timeout con velocità più alta
- Bug fix salvataggio e caricamento progetto (opzione non selezionata Write Encoder/Phase Parameter nel file salvato)

[2.4.1.6] - 20.5.2025
- Aggiunto testo alert per memorizzazione permanente Parametro

[2.4.1.5] - 25.3.2025
- AGGIUNTA lista TXPDO DS402
- Aggiunto sblocco password aggiuntivo aggiornamento firmware “update”

[2.4.1.4] - 25.3.2025
- AGGIUNTO codifica stato DS402 sulla finestra comunicazione
- Bug fix lettura/scrittura valori Gateway

[2.4.1.3] - 05.3.2025
- Aggiunta funzione STO

[2.4.1.2] - 10.2.2025
- Bug fix valore timeout Can sulla finestra bus EtherCAT

[2.4.1.1] - 21.1.2025
- Bug fix indicatore temperatura bobina
- Nuovo design interfaccia
- Aggiunta selezione Baudrate MODBUS RTU sulla finestra comunicazione
- Aggiunto pulsante per forzare Auto homing

[2.4.0.5] - 13.12.2024
- Aggiunto pulsante per autohoming
- Aggiunto nuovo stato macchina - SAFE STOP

[2.4.0.4] - 06.12.2024
- Aggiunto pulsante Identificazione sulla finestra comunicazione

[2.4.0.3] - 18.11.2024
- Aggiunta finestra uPLC per programmazione PLC interna

[2.4.0.2] - 05.11.2024
- Bug fix - Corretto caricamento Parametro da file
- Aggiunta visualizzazione Tempo Tracking sull'area Motion Control
- Aggiunta selezione modalità Tracking nel Motion mode

[2.4.0.1] - 17.05.2024
- Bug Fix

[2.4.0.0] - 16.05.2024
- Aggiunta gestione convertitore Bus EtherCAT

[2.3.2.2] - 16.02.2024
- Aggiunto motore rotolinear
- Aggiunta selezione per conteggi encoder invertiti
- Aggiunta opzione impulsi / treno per implementazione futura
- Aggiunte informazioni trend su temperatura motore / drive
- Aggiunta finestra Parallel motion per applicazioni pick and place e interpolate

[2.3.2.1] - 07.12.2023
- Aggiunta nella tabella di movimento modalità trigger l'opzione CAN_SYNC

[2.3.2.0] - 14.11.2023
- Aggiunta visualizzazione stato CANopen DS402
- Aggiunto parametro Baudrate CANopen nella finestra parametri motore

[2.3.1.9] - 06.11.2023
- Aggiunta modalità Manuale nella finestra Expert
- Aggiunta Autocalibrazione Encoder nella finestra Expert
- Corretto filtro per Carico motore e Temp bobina

[2.3.1.8] - 02.11.2023
- Dati diagnostici divisi in grafici
- Temperatura bobina motore filtrata

[2.3.1.7] - 02.10.2023
- Aggiunto controllo sul tempo minimo di attesa nella tabella di controllo movimento
- Aggiunta procedura per evitare problemi sul controllo motore quando viene scaricata una nuova configurazione.
Durante il download il task di movimento viene fermato, poi riavviato quando la procedura di download è finita

[2.3.1.6] - 28.09.2023
- Corretta funzionalità oscilloscopio
- Aggiunto nuovo segnale sugli stati interni e trigger
- Aggiunta visualizzazione macchina a stati movimento sulle finestre di stato

[2.3.1.5] - 25.04.2023

[2.3.1.4] - 16.04.2023

Nuova funzionalità

[2.3.1.3] - 12.04.2023

Bug fixes

[2.3.1.2] - 04.04.2023

Bug fixes

[2.3.1.1] - 01.04.2023

Bug fixes

[2.3.1.0] - 26.03.2023

Nuove funzioni

[2.3.0.14] - 20.03.2023

Nuove funzioni

[2.3.0.13] - 16.02.2023

Nuove funzioni
- Aggiunto parametro dimensione finestra posizione nella finestra parametri motore

Bug fixes
- Corretta funzione pulsante reset drive

[2.3.0.12] - 23.12.2022

Bug fixes

Nuove funzioni

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

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

Last update: **2026/10/08 12:54**