Area di stato Starter

L'area sinistra del NILAB Starter è la finestra dell'area di stato del motore.



In cima alla lista abbiamo:
* Current ID ⇒ indirizzo Modbus. Questo può essere cambiato per collegarsi a diversi nodi modbus
* COM LINK LED mostra lo stato e la velocità della comunicazione seriale.

Il testo STATUS mostra lo stato corrente del motore. Per esempio READY (il motore è spento e pronto per essere acceso), RUN (motore acceso).

Nell'area sotto abbiamo tutti i controlli del motore:
- ON - Alimentazione motore on
- OFF - Alimentazione motore off
- FAULT RESET - Reset guasto attivo
- RESET AUTOMATIC HOMING - Reset flag homing per eseguire un nuovo homing automatico
- AUTO HOMING - Avvio homing automatico
- MANUAL HOMING - Imposta l'asse 0 sulla posizione corrente dello cursore del motore

La sezione stato ingressi e uscite digitali mostra lo stato corrente degli ingressi e delle uscite digitali.

Show variables sono 3 variabili numeriche configurabili con queste opzioni:
* 4096 - Axis Command Word
* 4608 - Axis Status Word
* 4634/4635 - Posizione feedback motore [mm]
* 4632 - Velocità feedback motore [m/s]
* 4128 - Corrente feedback motore [A]
* 4130 - Motor Encoder Sin [Lsb]
* 4131 - Motor Encoder Cos [Lsb]
* 4132 - Motor Encoder Arctan [Lsb]
* 4631 - Tensione Power Dcbus [V]
* 4630 - Valore Power i2t
* 4129 - Power i2t 1sec
* 7 - Temperatura drive motore [°C]
* 8/9 - Numero cicli raggiunti motore
* 10/11 - Distanza percorsa motore [m]
* 5/6 - Tempo on drive motore [sec]
* 4133/4134 - Target posizione controllo [mm]
* 4135 - Target velocità controllo [m/s]
* 4136 - Target corrente controllo [A]

Il MOTION STATE mostra il valore dello stato macchina di movimento. Per esempio MOTION RUN quando il motore si muove, WAITING FOR TRIGGER se il motion controller è in attesa del trigger.

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

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

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