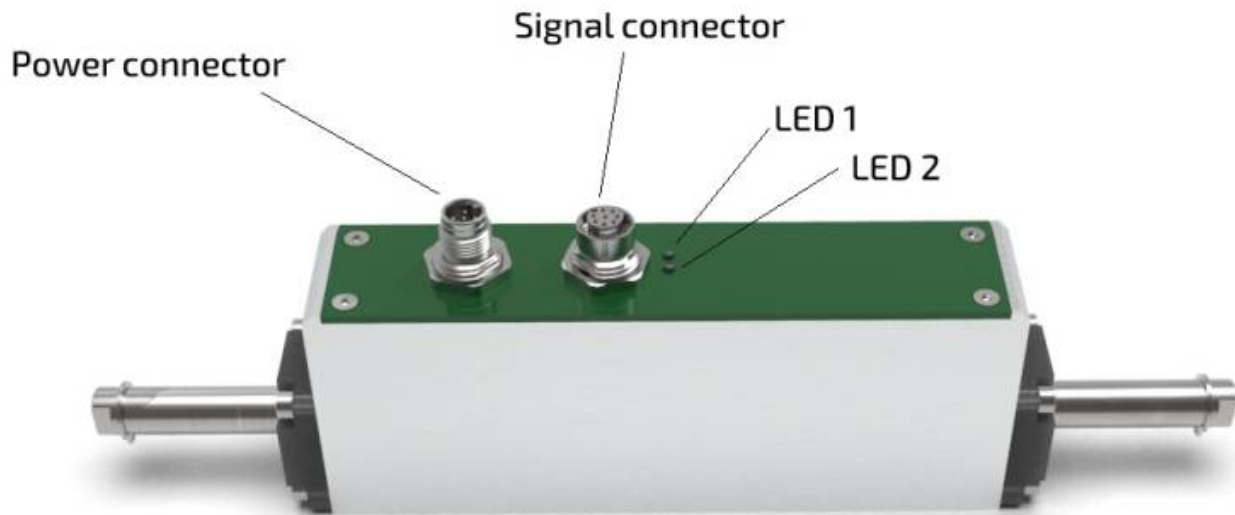


## Anschlüsse - NLi120Q oder NLi120X

### Nur MODBUS RTU



NLi120Q/X ist mit zwei M12-Steckverbindern ausgestattet.

Für den Stromversorgungssteckverbinder ⇒ Stromversorgungs-Buchse DA00022011 mit freien Enden  
und für den Signalsteckverbinder ⇒ Signal-Stecker DA00012011.

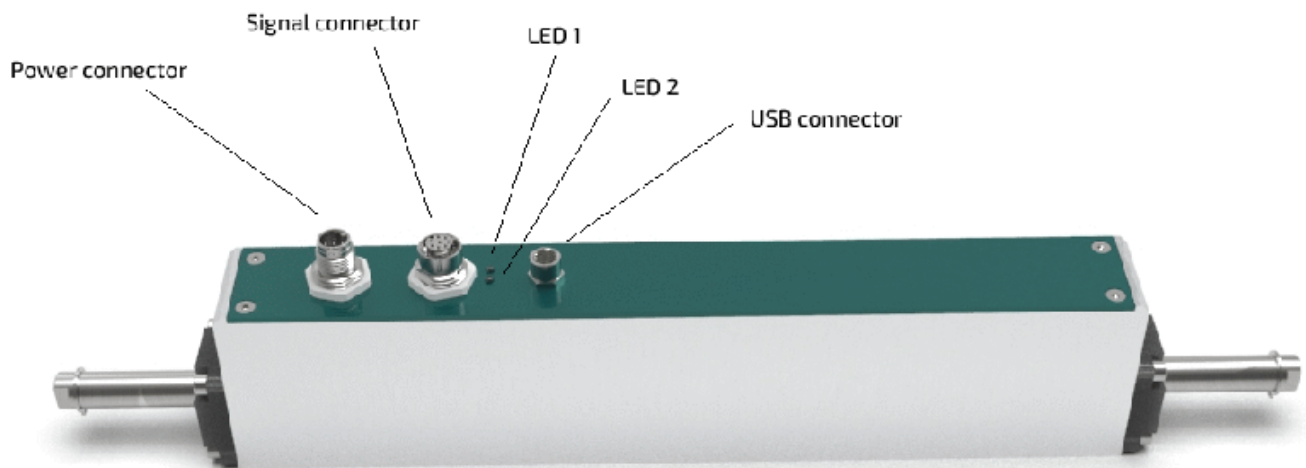
|                                                                                   |                                                                                                     |
|-----------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  |                   |
| <p>Signalkabel DA00012011</p>                                                     | <p>Stromkabel DA0022011<br/>Das Stromkabel endet mit zwei Adern: ROT (+24VDC), SCHWARZ (MASSE).</p> |

Das Signalkabel DA00012011 endet mit einem D-SUB15-Steckverbinder (männlich) mit dieser Pinbelegung:

| D-SUB-15<br>Pinbelegung | SIGNAL    | BESCHREIBUNG                      | FUNKTION          |
|-------------------------|-----------|-----------------------------------|-------------------|
| 1                       | RS485_B   | Modbus B                          |                   |
| 2                       | RS485_A   | Modbus A                          |                   |
| 3                       | GND       | Masse                             |                   |
| 4                       | NC        | Nicht verbunden                   |                   |
| 5                       | NC        | Nicht verbunden                   |                   |
| 6                       | GND       | Masse                             |                   |
| 7                       | GND       | Masse                             |                   |
| 8                       | DIG_IN_0  | Digitaleingang 0 (24V-Logik)      | Aktivieren/Homing |
| 9                       | DIG_IN_1  | Digitaleingang 1 (24V-Logik)      | Bewegung auslösen |
| 10                      | DIG_OUT_0 | Digitalausgang 0 (24V-Logik, PNP) | Motor läuft       |
| 11                      | DIG_OUT_1 | Digitalausgang 1 (24V-Logik, PNP) | Motorfehler       |
| 12                      | DIG_OUT_2 | Digitalausgang 2 (24V-Logik, PNP) | Programmierbar    |

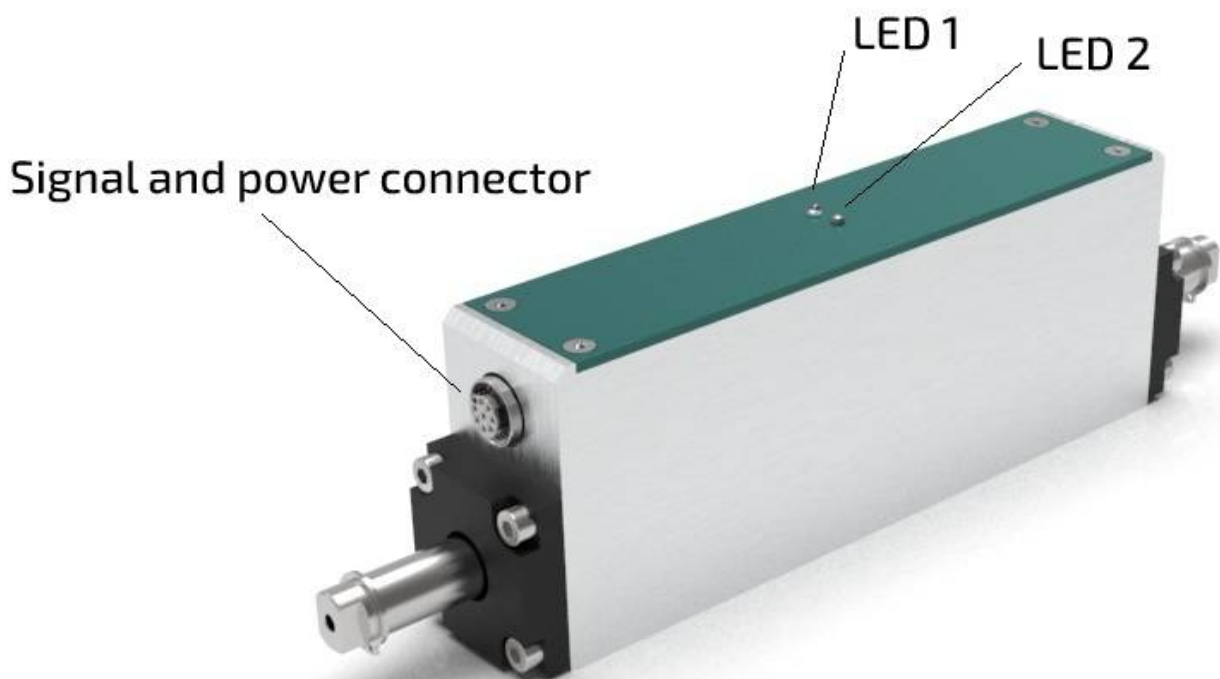
Der programmierbare Ausgang hat die folgenden Optionen: In Position, Homing läuft, Übertemperaturfehler, Sin/Cos-Fehler, I2T-Fehler, Master-Sync, Greiferbefehl. Dies ist mit der NILAB-Starter-Software programmierbar.

## MODBUS RTU + USB



Dieses Modell hat dieselben Steckverbinder und dieselbe Pinbelegung wie das Nur-MODBUS-RTU-Modell, mit Ausnahme des zusätzlichen USB-Steckverbinders für die MODBUS-über-USB-Verbindung.

### **CANopen, MODBUS RTU und einzelner hinterer Steckverbinder**

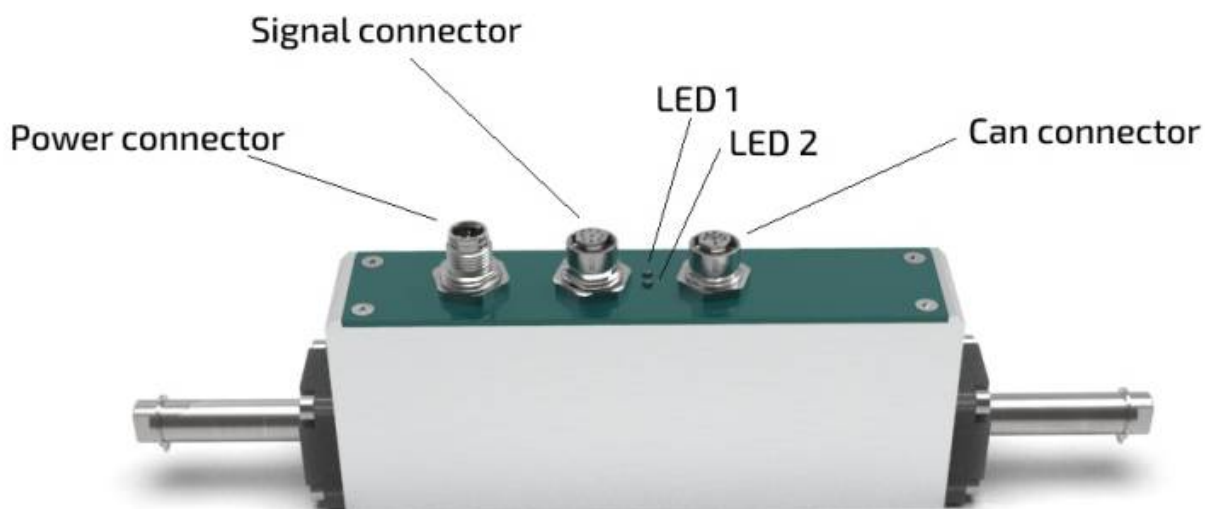


Der Hybrid für NLi120Q/X M12- und D-SUB9-Steckverbinder ist DA012019-5M



| D-SUB9<br>Pinbelegung | SIGNAL   | SIGNAL          | ADERNFARBE |
|-----------------------|----------|-----------------|------------|
| 1                     | CAN_H    | Canbus high     | Braun      |
| 2                     | CAN_L    | Canbus LOW      | Grün       |
| 3                     | MODBUS_A | Modbus A        | Gelb       |
| 4                     | MODBUS_B | Modbus B        | Grau       |
| 5                     | -        | -               | -          |
| 6                     | GND      | Masse           | Violett    |
| 7                     | GND      | Masse           | Blau       |
| 8                     | 24V      | Stromversorgung | Weiß       |
| 9                     | 24V      | Stromversorgung | Rot        |

## MODBUS RTU und CANopen oder ANALOGEINGÄNGE



Das CAN-Kabel für NLi120Q/X (dritter Steckverbinder M12-Buchse) und D-SUB9-Steckverbinder ist

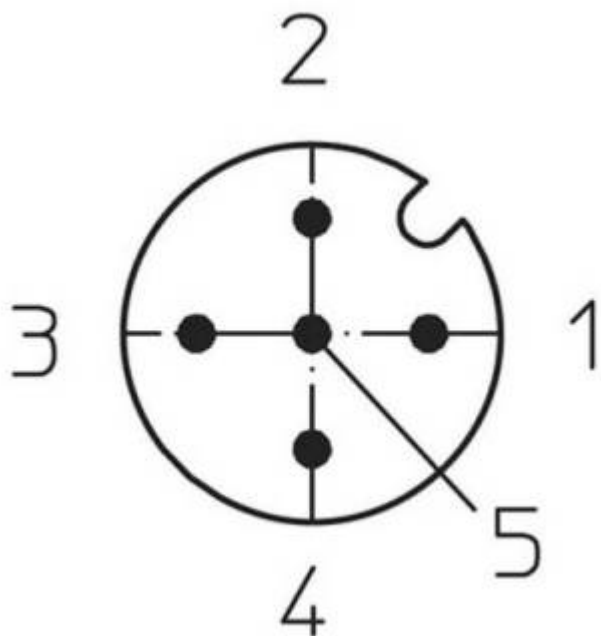
## DA122011



| D-SUB9<br>Pinbelegung | SIGNAL  | CAN<br>VERSION          | ANALOG<br>VERSION                      | CAN-VERSION<br>ADERNFARBE |
|-----------------------|---------|-------------------------|----------------------------------------|---------------------------|
| 1                     | NC      | -                       | PULS EIN/AUS                           | -                         |
| 2                     | CAN_L   | Canbus LOW              | DIR EIN/AUS                            | Weiß                      |
| 3                     | CAN_GND | Canbus-Masse            | GND                                    | Gelb/Grün oder<br>Grau    |
| 4                     | NC      | -                       | -                                      | -                         |
| 5                     | NC      | -                       | ANP (0 bis 10 V<br>Spannungssteuerung) | -                         |
| 6                     | NC      | -                       | ANN (4 bis 20 mA<br>Stromsteuerung)    | -                         |
| 7                     | CAN_H   | CAN HIGH                | -                                      | Braun                     |
| 8                     | CAN_RES | TERMINIERUNGSWIDERSTAND | -                                      | Schwarz                   |
| 9                     | CAN_H   | CAN HIGH                | -                                      | Blau                      |

Um die Terminierung am Knoten zu haben, machen Sie bitte einen Jumper zwischen CAN\_RES und CAN\_L (Pin 8 und Pin 2)

### Pinbelegung des M12-Stromversorgungssteckverbinders auf der Motorseite



| Pin | Signal | Beschreibung       |
|-----|--------|--------------------|
| 1   | +24VDC | 24VDC-Stromleitung |
| 2   | +24VDC | 24VDC-Stromleitung |
| 3   | GND    | Masse              |
| 4   | GND    | Masse              |
| 5   | NC     | Nicht verbunden    |

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

Permanent link:  
[https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated\\_drive\\_motors:connection\\_system](https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:connection_system)

Last update: 2026/09/11 15:46

