

MODBUS-RTU-Debug-Modus

Dieser Modus testet die korrekte Verbindung der MODBUS-RTU-Feldbusleitungen ohne eine SPS oder NILAB-Starter-Software. Der Motor sendet automatisch eine Zeichenfolge, nachdem der Motor-Controller gebootet ist.

Um diese Funktion zu aktivieren, muss Parameter 4097 auf null gesetzt werden, was keinem I/O-Control entspricht (dies ist der Standardwert, wenn der Motor ab Werk ausgeliefert wird), und die beiden digitaleingänge müssen vor dem Einschalten des Motors mit 24 VDC verbunden sein. Die Firmware-Version muss $\geq 5E39$ sein.

Der Motor sendet die folgenden Informationen, entsprechend 4 Bytes, und der Zustand des Motors wird auf **SAFE STOP** gesetzt.

1. Slave-ID (1 Byte) 2. Firmware-Version (2 Bytes) 3. Motortyp (1 Byte)

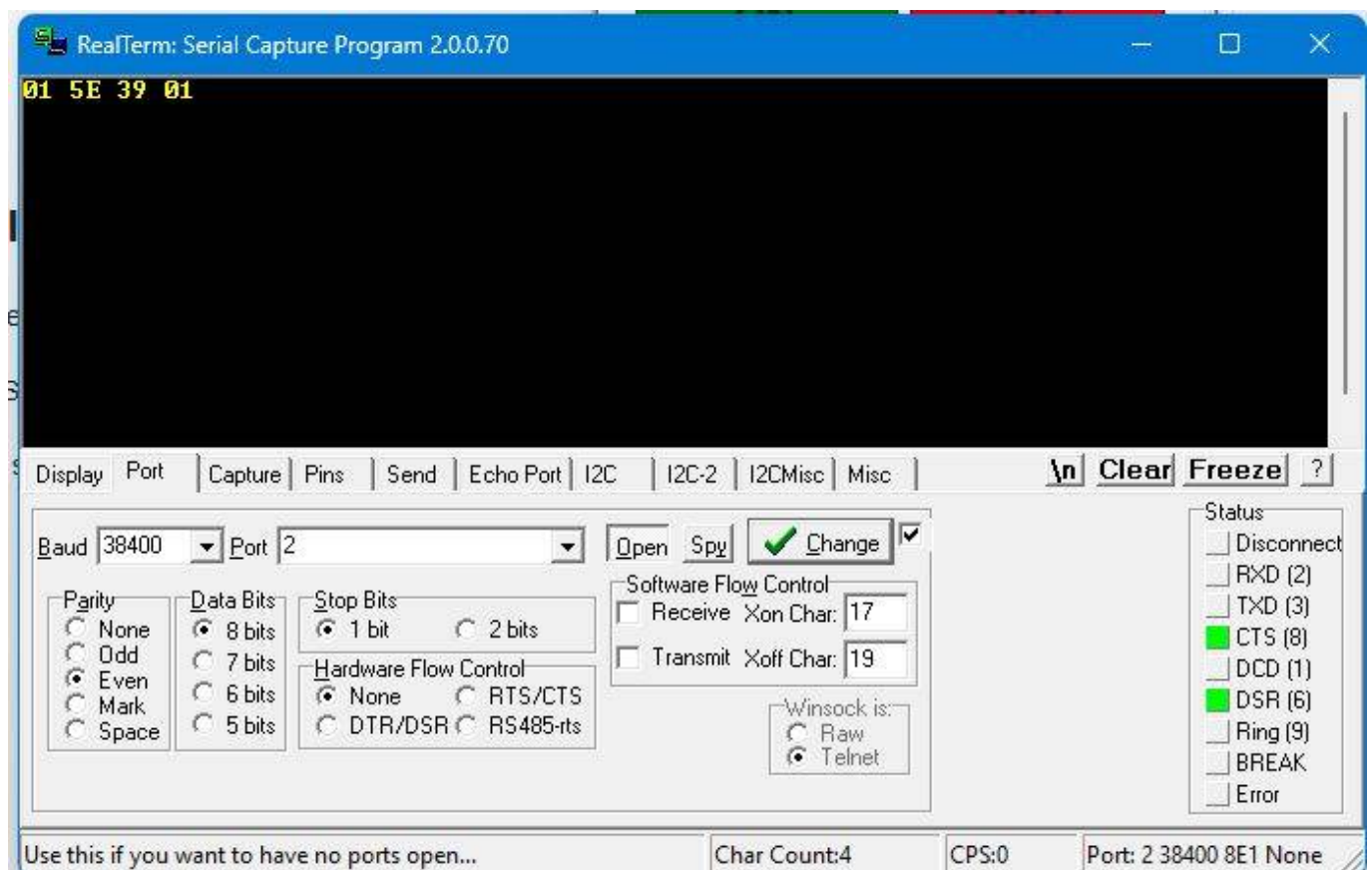
Beispiel mit Realterm

Realterm ist Open-Source-Software und kann hier heruntergeladen werden: [RealTerm: Serial/TCP Terminal download | SourceForge.net](#)

Wählen Sie in Display Hex (Space); wählen Sie in Port den richtigen COM (in diesem Beispiel COM2) mit 38400 Baud, Parity Even, Datenbits 8, Stoppbits = 1.

Nach dem Einschalten der Motorstromversorgung und nachdem die beiden LEDs blinken (Blinken bedeutet Booten läuft), sendet der Motor eine Zeichenfolge wie diese:

Korrekte Antwort des Motors, wenn der MODBUS-RTU-Feldbus korrekt angeschlossen ist.



0x01 ⇒ Knoten-ID des Motors, 0x5E 0x39 ⇒ Firmware-Version, 0x01 ⇒ NL080Q-Motortyp.

Falsche Antwort des Motors, wenn die MODBUS-RTU-Feldbusleitungen vertauscht sind.

Das erste und das letzte Byte sind 0x00, und die 4 Bytes dazwischen sind falsch.



From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:modbus_debug

Last update: 2026/09/11 16:41

