

MOTOR 1	MOTOR 2
Supply and MODBUS/CAN 4636 Drive Power Supply 24 Volts 1 Device ID 1 220 CanOPEN Baudrate 0 -> 1 Mbit/sec	Supply and MODBUS/CAN 4636 Drive Power Supply 24 Volts 1 Device ID 2 220 CanOPEN Baudrate 0 -> 1 Mbit/sec

Wählen Sie dann an jedem Motor die Option **I/O-Steuerung - Parameter 4097** im Fenster Bewegungsregler der NILAB-Starter-Software.

4098 Digital Output 2
In Position
4097 ☒ I/O control

Stellen Sie schließlich den Triggermodus an jedem Motor ein, um die Bewegung der beiden Motoren zu synchronisieren, zum Beispiel bei jeder steigenden Flanke von Digitaleingang 1.

Trigger mode
DIG IN rising
IG IN rising

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

Permanent link:
https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:plc_control_of_2_motors

Last update: 2026/09/11 16:51

