

SINUMERIK

SINUMERIK 840D sl, SINAMICS S120 Maschinendaten und Parameter

Listenhandbuch

Vorwort

Grundlegende
Sicherheitshinweise **1**

SINUMERIK Maschinen- und
Settingdaten **2**

SINAMICS-Parameter **3**


Anhang A **A**


Gültig für:
Steuerung
SINUMERIK 840D sl / 840DE sl
Software
CNC-Software, Version 4.92
SINAMICS S120, Version 5.20


Rechtliche Hinweise

Warnhinweiskonzept

Dieses Handbuch enthält Hinweise, die Sie zu Ihrer persönlichen Sicherheit sowie zur Vermeidung von Sachschäden beachten müssen. Die Hinweise zu Ihrer persönlichen Sicherheit sind durch ein Warndreieck hervorgehoben, Hinweise zu alleinigen Sachschäden stehen ohne Warndreieck. Je nach Gefährdungsstufe werden die Warnhinweise in abnehmender Reihenfolge wie folgt dargestellt.

 GEFAHR
bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten wird , wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

 WARNUNG
bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten kann , wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

 VORSICHT
bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

ACHTUNG
bedeutet, dass Sachschaden eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.


Beim Auftreten mehrerer Gefährdungsstufen wird immer der Warnhinweis zur jeweils höchsten Stufe verwendet. Wenn in einem Warnhinweis mit dem Warndreieck vor Personenschäden gewarnt wird, dann kann im selben Warnhinweis zusätzlich eine Warnung vor Sachschäden angefügt sein.

Qualifiziertes Personal

Das zu dieser Dokumentation zugehörige Produkt/System darf nur von für die jeweilige Aufgabenstellung **qualifiziertem Personal** gehandhabt werden unter Beachtung der für die jeweilige Aufgabenstellung zugehörigen Dokumentation, insbesondere der darin enthaltenen Sicherheits- und Warnhinweise. Qualifiziertes Personal ist auf Grund seiner Ausbildung und Erfahrung befähigt, im Umgang mit diesen Produkten/Systemen Risiken zu erkennen und mögliche Gefährdungen zu vermeiden.

Bestimmungsgemäßer Gebrauch von Siemens-Produkten

Beachten Sie Folgendes:

 WARNUNG
Siemens-Produkte dürfen nur für die im Katalog und in der zugehörigen technischen Dokumentation vorgesehenen Einsatzfälle verwendet werden. Falls Fremdprodukte und -komponenten zum Einsatz kommen, müssen diese von Siemens empfohlen bzw. zugelassen sein. Der einwandfreie und sichere Betrieb der Produkte setzt sachgemäßen Transport, sachgemäße Lagerung, Aufstellung, Montage, Installation, Inbetriebnahme, Bedienung und Instandhaltung voraus. Die zulässigen Umgebungsbedingungen müssen eingehalten werden. Hinweise in den zugehörigen Dokumentationen müssen beachtet werden.

Marken

Alle mit dem Schutzrechtsvermerk ® gekennzeichneten Bezeichnungen sind eingetragene Marken der Siemens AG. Die übrigen Bezeichnungen in dieser Schrift können Marken sein, deren Benutzung durch Dritte für deren Zwecke die Rechte der Inhaber verletzen kann.

Haftungsausschluss

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden regelmäßig überprüft, notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

Vorwort

SINUMERIK-Dokumentation

Die SINUMERIK-Dokumentation ist in folgende Kategorien gegliedert:

- Allgemeine Dokumentation/Kataloge
- Anwender-Dokumentation
- Hersteller-/Service-Dokumentation

Weiterführende Informationen

Unter folgender Adresse (<https://support.industry.siemens.com/cs/de/de/view/108464614>) finden Sie Informationen zu den Themen:

- Dokumentation bestellen/Druckschriftenübersicht
- Weiterführende Links für den Download von Dokumenten
- Dokumentation online nutzen (Handbücher/Informationen finden und durchsuchen)

Bei Fragen zur technischen Dokumentation (z. B. Anregungen, Korrekturen) senden Sie eine E-Mail an folgende Adresse (<mailto:docu.motioncontrol@siemens.com>).

mySupport/Dokumentation

Unter folgender Adresse (<https://support.industry.siemens.com/My/ww/de/documentation>) finden Sie Informationen, wie Sie Ihre Dokumentation auf Basis der Siemensinhalte individuell zusammenstellen und für die eigene Maschinendokumentation anpassen.

Training

Unter folgender Adresse (<http://www.siemens.de/sitrain>) finden Sie Informationen zu SITRAIN - dem Training von Siemens für Produkte, Systeme und Lösungen der Antriebs- und Automatisierungstechnik.

FAQs

Frequently Asked Questions finden Sie in den Service&Support-Seiten unter Produkt Support (<https://support.industry.siemens.com/cs/de/de/ps/faq>).

SINUMERIK

Informationen zu SINUMERIK finden Sie unter folgender Adresse (<http://www.siemens.de/sinumerik>).

Zielgruppe

Die vorliegende Dokumentation wendet sich an Projektueure, Inbetriebsetzer, Maschinenbediener, Service- und Wartungspersonal.

Nutzen

Das Listenhandbuch befähigt die angesprochene Zielgruppe das System oder die Anlage fachgerecht und gefahrlos zu prüfen und in Betrieb zu nehmen.

Nutzungsphase: Aufbau- und Inbetriebnahmephase

Standardumfang

In der vorliegenden Dokumentation ist die Funktionalität des Standardumfangs beschrieben. Ergänzungen oder Änderungen, die durch den Maschinenhersteller vorgenommen werden, werden vom Maschinenhersteller dokumentiert.

Es können in der Steuerung weitere, in dieser Dokumentation nicht erläuterte Funktionen ablauffähig sein. Es besteht jedoch kein Anspruch auf diese Funktionen bei der Neulieferung oder im Servicefall.

Ebenso enthält diese Dokumentation aus Gründen der Übersichtlichkeit nicht sämtliche Detailinformationen zu allen Typen des Produkts und kann auch nicht jeden denkbaren Fall der Aufstellung, des Betriebes und der Instandhaltung berücksichtigen.

Hinweis zur Datenschutzgrundverordnung

Siemens beachtet die Grundsätze des Datenschutzes, insbesondere die Gebote der Datenminimierung (privacy by design). Für dieses Produkt bedeutet dies:

Das Produkt verarbeitet/speichert keine personenbezogenen Daten, lediglich technische Funktionsdaten (z. B. Zeitstempel). Verknüpft der Anwender diese Daten mit anderen Daten (z. B. Schichtpläne) oder speichert er personenbezogene Daten auf dem gleichen Medium (z. B. Festplatte) und stellt so einen Personenbezug her, hat er die Einhaltung der datenschutzrechtlichen Vorgaben selbst sicherzustellen.

Technical Support

Landesspezifische Telefonnummern für technische Beratung finden Sie im Internet unter folgender Adresse (<https://support.industry.siemens.com/sc/ww/de/sc/2090>) im Bereich "Kontakt".

Inhaltsverzeichnis

	Vorwort	3
1	Grundlegende Sicherheitshinweise	7
1.1	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	7
1.2	Gewährleistung und Haftung für Applikationsbeispiele.....	8
1.3	Industrial Security.....	9
2	SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten.....	11
2.1	Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten.....	11
2.1.1	Informationen zu den Datentabellen	11
2.1.2	Aufbau der Datentabellen	11
2.1.3	Bedeutung der Tabellenfelder.....	12
2.1.4	Übersicht der Daten	18
2.2	Anzeige-Maschinendaten.....	21
2.3	NC-Maschinendaten	25
2.3.1	Allgemeine Maschinendaten	25
2.3.2	Kanalspezifische Maschinendaten	241
2.3.3	Achsspezifische Maschinendaten	437
2.4	NC-Settingdaten.....	601
2.5	Zyklen Maschinen- und Settingdaten.....	659
2.6	Compile-Zyklen	746
3	SINAMICS-Parameter	767
3.1	Erklärungen der Parameter.....	767
3.1.1	Aufbau der Datentabellen	767
3.1.2	Bedeutung der Tabellenfelder.....	767
3.1.3	Nummernbereiche der Parameter.....	771
3.2	SINAMICS-Parameter	774
A	Anhang A.....	1859
A.1	Liste der Abkürzungen	1859
	Index.....	1865

Grundlegende Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

 **WARNUNG**

Lebensgefahr bei Nichtbeachtung von Sicherheitshinweisen und Restrisiken

Bei Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise und Restrisiken in der zugehörigen Hardware-Dokumentation können Unfälle mit schweren Verletzungen oder Tod auftreten.

- Halten Sie die Sicherheitshinweise der Hardware-Dokumentation ein.
- Berücksichtigen Sie bei der Risikobeurteilung die Restrisiken.

 **WARNUNG**

Fehlfunktionen der Maschine infolge fehlerhafter oder veränderter Parametrierung

Durch fehlerhafte oder veränderte Parametrierung können Fehlfunktionen an Maschinen auftreten, die zu Körperverletzungen oder Tod führen können.

- Schützen Sie die Parametrierung vor unbefugtem Zugriff.
- Beherrschen Sie mögliche Fehlfunktionen durch geeignete Maßnahmen, z. B. NOT-HALT oder NOT-AUS.

1.2 Gewährleistung und Haftung für Applikationsbeispiele

Applikationsbeispiele sind unverbindlich und erheben keinen Anspruch auf Vollständigkeit hinsichtlich Konfiguration und Ausstattung sowie jeglicher Eventualitäten.

Applikationsbeispiele stellen keine kundenspezifischen Lösungen dar, sondern sollen lediglich Hilfestellung bieten bei typischen Aufgabenstellungen.

Als Anwender sind Sie für den sachgemäßen Betrieb der beschriebenen Produkte selbst verantwortlich. Applikationsbeispiele entheben Sie nicht der Verpflichtung zu sicherem Umgang bei Anwendung, Installation, Betrieb und Wartung.

1.3 Industrial Security

Hinweis

Industrial Security

Siemens bietet Produkte und Lösungen mit Industrial Security-Funktionen an, die den sicheren Betrieb von Anlagen, Systemen, Maschinen und Netzwerken unterstützen.

Um Anlagen, Systeme, Maschinen und Netzwerke gegen Cyber-Bedrohungen zu sichern, ist es erforderlich, ein ganzheitliches Industrial Security-Konzept zu implementieren (und kontinuierlich aufrechtzuerhalten), das dem aktuellen Stand der Technik entspricht. Die Produkte und Lösungen von Siemens formen einen Bestandteil eines solchen Konzepts.

Die Kunden sind dafür verantwortlich, unbefugten Zugriff auf ihre Anlagen, Systeme, Maschinen und Netzwerke zu verhindern. Diese Systeme, Maschinen und Komponenten sollten nur mit dem Unternehmensnetzwerk oder dem Internet verbunden werden, wenn und soweit dies notwendig ist und nur wenn entsprechende Schutzmaßnahmen (z. B. Nutzung von Firewalls und/oder Netzwerksegmentierung) ergriffen wurden.

Weiterführende Informationen zu möglichen Schutzmaßnahmen im Bereich Industrial Security finden Sie unter:

Industrial Security (<https://www.siemens.com/industrialsecurity>)

Die Produkte und Lösungen von Siemens werden ständig weiterentwickelt, um sie noch sicherer zu machen. Siemens empfiehlt ausdrücklich, Produkt-Updates anzuwenden, sobald sie zur Verfügung stehen und immer nur die aktuellen Produktversionen zu verwenden. Die Verwendung veralteter oder nicht mehr unterstützter Versionen kann das Risiko von Cyber-Bedrohungen erhöhen.

Um stets über Produkt-Updates informiert zu sein, abonnieren Sie den Siemens Industrial Security RSS Feed unter:

Industrial Security (<https://www.siemens.com/industrialsecurity>)

Weitere Informationen finden Sie im Internet:

Projektierungshandbuch Industrial Security (<https://support.industry.siemens.com/cs/ww/de/view/108862708>)



WARNUNG

Unsichere Betriebszustände durch Manipulation der Software

Manipulationen der Software, z. B. Viren, Trojaner oder Würmer, können unsichere Betriebszustände in Ihrer Anlage verursachen, die zu Tod, schwerer Körperverletzung und zu Sachschäden führen können.

- Halten Sie die Software aktuell.
- Integrieren Sie die Automatisierungs- und Antriebskomponenten in ein ganzheitliches Industrial Security-Konzept der Anlage oder Maschine nach dem aktuellen Stand der Technik.
- Berücksichtigen Sie bei Ihrem ganzheitlichen Industrial Security-Konzept alle eingesetzten Produkte.
- Schützen Sie die Dateien in Wechselspeichermedien vor Schadsoftware durch entsprechende Schutzmaßnahmen, z. B. Virens Scanner.
- Prüfen Sie beim Abschluss der Inbetriebnahme alle security-relevanten Einstellungen.
- Schützen Sie den Antrieb vor unberechtigten Änderungen, indem Sie die Umrichterfunktion "Know-How-Schutz" aktivieren.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

2.1.1 Informationen zu den Datentabellen

Das vorliegende Listenhandbuch enthält die Informationen zu den einzelnen Maschinen- und Settingdaten.

Die funktionale Beschreibung zu einem Datum finden Sie in dem im Querverweis angegebenen Funktionshandbuch.

Weitere Beschreibungen

Weitere ausführliche Informationen erhalten Sie in der Online-Hilfe direkt an der Steuerung.

2.1.2 Aufbau der Datentabellen

Standardtabelle

Die Standardtabelle enthält alle wichtigen Informationen zu einem SINUMERIK-Maschinendatum.

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
System	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse

Erweiterte Tabelle

Die erweiterte Tabelle umfasst die Daten der Standardtabelle und zusätzliche Zeilen mit systemspezifischen Werten.

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
-	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse
<System 1>	-	-	-	-	-/-	
<System 2>	-	-	-	-	-1/-	

2.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

Ein Minuszeichen "-" in einem Feld bedeutet, dass für das angegebene System der gleiche Wert wie für <System 1> gilt.

Die Angabe "-/-" im Feld "Schutz" bedeutet, dass das Datum für das angegebene System nicht vorhanden ist.

Beispiel:

19102	NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM			N01	-	
-	zusätzlich 1 Positionsachse/Hilfsspindel			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-72	-	3	0	31	3/3	I
840dsl-73	-	3	0	31	3/3	I
840dsl-711	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-721	-	0	0	31	3/3	I
840dsl-731	-	0	0	31	3/3	I

2.1.3 Bedeutung der Tabellenfelder

MD-Nummer

Das Feld "MD-Nummer" enthält die Nummer des Maschinendatums. Die Nummer wird in den Datenlisten auf der Bedienoberfläche der Steuerung angezeigt.

Bezeichner

Das Feld "Bezeichner" enthält den eindeutigen alphanumerischen Bezeichner des Datums. Über diesen Bezeichner (mit zusätzlicher Kennung) wird das Datum z. B. bei der Programmierung im Teileprogramm angesprochen.

Der Bezeichner wird in den Datenlisten auf der Bedienoberfläche der Steuerung angezeigt.

Verweis

Das Feld "Verweis" enthält als Querverweis auf die funktionale Beschreibung des Datums die Kurzbezeichnung des entsprechenden Kapitels eines Funktionshandbuchs bzw. die Kurzbezeichnung eines Buchs.

Auf folgende Kapitel bzw. Bücher wird verwiesen:

- Funktionshandbuch Basisfunktionen, Kapitel: A2, A4, B1, H2, K1, K2, K5, K7, K10, N2, S7, V2, TE7
- Funktionshandbuch Achsen und Spindeln, Kapitel: B2, F1, G1, G2, H1, M3, N3, P1, P2, P5, R1, R2, R3, S1, S3, S9, T1, T4, T5, T6, V1
- Funktionshandbuch Technologien, Kapitel: M5, N4, R3, T3, TE01, TE02, TE1, TE3, TE4, TE6, TE7, TE8

- Funktionshandbuch Werkzeuge, Kapitel: W1, W4, W5
- Funktionshandbuch Transformationen, Kapitel: F2, K12, M1
- Funktionshandbuch Überwachen und Kompensieren, Kapitel: A3, A5, K3, K8, K9, K11, TE1, TE9
- Inbetriebnahmehandbuch Safety Integrated, FBSI
- Funktionshandbuch Werkzeugverwaltung, FBWsl
- Funktionshandbuch Synchronaktionen, FBSY
- Funktionsbeschreibung ISO-Dialekte für SINUMERIK, FBFA
- Programmierhandbuch, PG
- Programmierhandbuch Arbeitsvorbereitung, PGA

Einheit/Maßsystem

Abhängig vom MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC unterscheiden sich die physikalischen Einheiten folgendermaßen:

MD10240=1 metrisch	MD10240=0 inch
mm	inch
mm/min	inch/min
m/s ²	inch/s ²
m/s ³	Inch/s ³
mm/Umdr	inch/Umdr

Liegt dem Maschinendatum keine physikalische Einheit zu Grunde, ist das Feld mit "-" gekennzeichnet.

Hinweis

Die Standardeinstellung ist MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC = 1 (metrisch).

Name

Das Feld "Name" enthält die Bezeichnung des Datums in Klartext.

Wirksamkeit

Das Feld "Wirksamkeit" enthält die Aktion, die vom Anwender durchgeführt werden muss, damit die Änderung des Datums wirksam wird.

Wirksamkeit		Anwenderaktion
po	POWER ON	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> • Softkey "Reset (po)" • Spannung aus/einschalten
cf	NEW_CONF	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> • Softkey: "MD wirksam setzen" Hinweis: Achsspezifische Maschinendaten Ein geänderter Wert wird erst dann wirksam, wenn alle Kanäle der BAG zu der die Achse gehört, im Zustand "Reset" sind. • Befehl: <code>NEWCONF</code> Hinweis: Achsen / Spindeln Bei Achsen und lagegeregelt Spindeln wird ein geänderter Wert erst dann wirksam, wenn die betroffene Achse / Spindel steht. Bei nicht lagegeregelt Spindeln wird ein geänderter Wert sofort wirksam.
re	RESET	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> • Softkey "Reset (po)" • Kanal-Reset • BAG-Reset • Programmende-Reset (M02/M30)
so	SOFORT	Nach Eingabe des Werts

Die Wirksamkeitsstufen sind entsprechend ihrer Priorität aufgelistet:

- po = höchste Priorität
- so = niedrigste Priorität

Schutz

Das Feld "Schutz" enthält die Zugriffsstufen für das Lesen bzw. Schreiben eines Datums:

Lesen/Schreiben.

Der erste Wert gibt die Zugriffsstufe für Lesen an.

Der zweite Wert gibt die Zugriffsstufe für Schreiben an.

Beispiel:

Wenn im Tabellenfeld "ReadOnly" angegeben ist, bedeutet es:

Lesen mit Zugriffsstufe "Hersteller" möglich/ **Schreiben** mit der Zugriffsstufe "Hersteller" nicht möglich.

Zugriffsstufe	Art
ReadOnly	Nur lesender Zugriff
0	Siemens (System)

Zugriffsstufe	Art
1	Hersteller
2	Service
3	Anwender
4	Schlüsselschalter Stellung 3
5	Schlüsselschalter Stellung 2
6	Schlüsselschalter Stellung 1
7	Schlüsselschalter Stellung 0

Klasse

Das Feld "Klasse" enthält die Datenklasse, zu der das steuerungsrelevante Datum zugeordnet ist.

Das Datenklassenattribut von Maschinen-, Setting- und Optionsdaten leitet sich im Normalfall von den Schreibrechten des jeweiligen Datums ab.

Die Daten sind in folgende vier Datenklassen unterteilt:

Datenklasse	Schreibrechte	Zugriffsrecht
S (System)	System	Zugriffsstufe 0 (Kennwort: System)
M (Manufacturer, Hersteller)	Hersteller/Service	Zugriffsstufe 1 und 2 und ReadOnly (Kennwort: Service)
I (Individual, Individuell) Hinweis: In diese Datenklasse sind maschinenindividuelle Daten gruppiert, z. B. die Spindelsteigungsfehlerkompensationswerte. Je nach Inhalt sind diese über unterschiedliche Zugriffsstufen zugänglich.	Hersteller/Service oder Anwender	Zugriffsstufe 1 und 2 (Kennwort: Service) oder Zugriffsstufe 3 (Kennwort: Anwender)
U (User, Anwender)	Anwender	Zugriffsstufe 3 (Kennwort: Anwender) Zugriffstufe 4 und 7 (Schlüsselschalter)

Anzeige-Filter

Das Feld "Anzeige-Filter" enthält die Kennung der Filtereinstellung des Datums, bei der es sichtbar ist. Mit Hilfe der Filtereinstellung können gezielt die gerade benötigten Datenbereiche für die Anzeige ausgewählt werden.

Kenn.	Datenbereich
EXP	Expertenmodus
Antriebsspezifische Maschinendaten	
D00	Anzeige Signale
D01	Reglerdaten

2.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

Kenn.	Datenbereich
D02	Überwachungen / Begrenzungen
D03	Meldungsdaten
D04	Statusdaten
D05	Motor / Leistungsteil
D06	Messsystem
D07	Safety Integrated
D08	Standardmaschine
Allgemeine Maschinendaten	
N01	Konfiguration / Skalierung
N02	Speicherkonfiguration
N03	PLC-Maschinendaten
N04	Antriebsansteuerung
N05	Statusdaten / Diagnose
N06	Überwachungen / Begrenzungen
N07	Hilfsfunktionen
N08	Korrekturen / Kompensationen
N09	Technologische Funktionen
N10	Peripheriekonfiguration
N11	Standardmaschine
A12	NC-Sprache ISO-Dialekt
Kanalspezifische Maschinendaten	
C01	Konfiguration
C02	Speicherkonfiguration
C03	Grundstellungen
C04	Hilfsfunktionen
C05	Geschwindigkeiten
C06	Überwachungen / Begrenzungen
C07	Transformationen
C08	Korrekturen / Kompensationen
C09	Technologische Funktionen
C10	Standardmaschine
C11	NC-Sprache ISO-Dialekt
Achsspezifische Maschinendaten	
A01	Konfiguration (inklusive Speicher)
A02	Messsystem
A03	Maschinengeometrie
A04	Geschwindigkeiten / Beschleunigungen
A05	Überwachungen / Begrenzungen
A06	Spindel
A07	Reglerdaten
A08	Statusdaten
A09	Korrekturen / Kompensationen
A10	Technologische Funktionen

Kenn.	Datenbereich
A11	Standardmaschine
A12	NC-Sprache ISO-Dialekt
Anzeigespezifische Maschinendaten	
H01	ShopMill
H02	ShopTurn
H03	ManualTurn
H04	Zugriffstufen
H05	Standardmaschine

System

Im Feld "System" wird das Steuerungssystem angegeben, für welches das Datum mit den entsprechend eingetragenen Werten gilt.

Folgende Einträge sind möglich:

- Wenn das System nicht aufgeführt ist, gelten die eingetragenen Standardwerte.
- Wenn das System aufgeführt ist, sind die Abweichungen in den nachfolgenden Tabellenzellen eingetragen.

840dsl-71	NCU710
840dsl-72	NCU720
840dsl-73	NCU730
840dsl-711	NCU710.3B
840dsl-721	NCU720.3B
840dsl-731	NCU730.3B

Dimension

Das Feld "Dimension" enthält bei Datenfeldern die Anzahl der Elemente.

Standardwert

Das Feld "Standardwert" enthält den Wert, mit dem das Maschinendatum voreingestellt ist.

Einige Daten werden in Abhängigkeit von der verwendeten NCU mit unterschiedlichen Standardwerten vorbesetzt.

Hinweis

Bei der Eingabe über die Bedienoberfläche werden auf 10 Stellen plus Komma und Vorzeichen begrenzt.

In der Klammer "LIN/ROT" wird der Linearachsen- bzw. der Rundachsenwert angegeben.

Wertebereich

Die Felder "Minimalwert" bzw. "Maximalwert" enthalten die untere bzw. obere Grenze des zulässigen Wertebereichs des Datums.

Enthalten die Felder "Minimalwert" bzw. "Maximalwert" die Zeichenkette " *** ", ist für dieses Datum kein expliziter Wertebereich festgelegt. Der Wertebereich ist dann durch den angegebenen Datentyp bestimmt.

Datentypen SINUMERIK

Das Feld "Datentyp" enthält folgende Datentypen:

Datentyp	Wertebereich
BOOLEAN	false, true
BYTE	-128 bis +127
UBYTE	0 bis +255
DWORD	-2.147.483.648 bis +2.147.483.647
UDWORD	0 bis +4.294.967.295
DOUBLE	-1.7*10 ³⁰⁸ bis +1.7*10 ³⁰⁸
STRING	Folge von Zeichen (→ UBYTE) mit beliebiger/angegebener Länge.

Attribute

Das Feld "Attribute" enthält zusätzliche Attribute des Datums:

Attribut	Beschreibung	
NBUP	No Back UP:	Das Datum wird im Rahmen der Datensicherung nicht gesichert.
ODLD	Only DownLoaD:	Das Datum kann nur über eine ini-Datei, Archiv oder aus dem Teileprogramm geschrieben werden.
NDLD	No DownLoaD:	Datum kann nur über die Bedienoberfläche geschrieben werden.
SFCO	SaFety COnfigurati-on:	Bestandteil der Funktion: "Safety Integrated".
SCAL	SCaling ALarm:	Scalierendes Datum, bei Änderung wird Alarm 4070 angezeigt.
LINK	LINK Description:	Das Datum beschreibt einen Link-Verband, Bestandteil der Funktion "NCU-Link".
CTEQ	ConTainer EQual:	Das Datum muss für alle Achsen eines Achs-Containers gleich sein, Bestandteil der Funktion "Achscontainer".
CTDE	ConTainer DEscripti-on:	Das Datum beschreibt einen Achscontainer, Bestandteil der Funktion "Achscontainer".

2.1.4 Übersicht der Daten

Nummernbereiche SINUMERIK

Die Maschinen- und Settingdaten sind in Nummernbereiche eingeteilt.

Auf der Bedienoberfläche wird der in der Beschreibung des Datums angegebene Bezeichner angezeigt. Wird das Datum aber z. B. im Teileprogramm angesprochen, muss dem Bezeichner zusätzlich die Kennung des jeweiligen Datenbereichs vorangestellt werden.

Datenbereich		Kennung	Beschreibung
von	bis		
9000	9999	\$MM_	Anzeige-Maschinendaten
10000	18999	\$MN_	Allgemeine NC-Maschinendaten und allgemeine Maschinendaten für Safety Integrated
19000	19999	\$ON_	Optionsdaten
20000	28999	\$MC_	Kanalspezifische Maschinendaten
29000	29999	\$OC_	Kanalspezifische Optionsdaten
30000	38999	\$MA_	Achsspezifische Maschinendaten und achsspezifische Maschinendaten für Safety Integrated
39000	39999		Reserviert
41000	41999	\$SN_	Allgemeine Settingdaten
42000	42999	\$SC_	Kanalspezifische Settingdaten
43000	43999	\$SA_	Achsspezifische Settingdaten
51000	51299	\$MNS_	Allgemeine Konfigurations-Maschinendaten
51300	51999		Allgemeine Zyklen-Maschinendaten
52000	52299	\$MCS_	Kanalspezifische Konfigurations-Maschinendaten
52300	52999		Kanalspezifische Zyklen-Maschinendaten
53000	53299	\$MAS_	Achsspezifische Konfigurations-Maschinendaten
53300	53999		Achsspezifische Zyklen-Maschinendaten
54000	54299	\$SNS_	Allgemeine Konfigurations-Settingdaten
54300	54999		Allgemeine Zyklen-Settingdaten
55000	55299	\$SCS_	Kanalspezifische Konfigurations-Settingdaten
55300	55999		Kanalspezifische Zyklen-Settingdaten
56000	56299	\$SAS_	Achsspezifische Konfigurations-Settingdaten
56300	56999		Achsspezifische Zyklen-Settingdaten

Kennungen der Daten

Zeichen	Bedeutungen
\$	Systemvariable
M	Maschinendatum (erster Buchstabe)
S	Settingdatum (erster Buchstabe)
O	Optionsdatum (erster Buchstabe)
M, N, C, A	Teilbereich (zweiter Buchstabe)
S	Siemens Datum (dritter Buchstabe)

Hinweis

Achsspezifische Daten können auch mit dem Achsnamen als Index adressiert werden. Als Achsname kann die interne Achsbezeichnung (AX1, AX2, AX3, ...) oder die im MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB angegebene Bezeichnung verwendet werden.

Beispiel:

\$MC_JOG_VELO[Y1]=2000

Die JOG-Geschwindigkeit der Achse Y1 beträgt 2000 mm/min.

Beispiel:

\$MA_FIX_POINT_POS[0,X1]=500.000

Der ersten Festwertpositionen der Achse X1 wird der Wert 500 zugewiesen.

Beispiele:

\$MN_AUXFU_GROUP_SPEC[2]='H41'

Wenn der Inhalt eines Maschinendatums ein STRING (z. B. Y1) oder ein hexadezimaler Wert (z. B. H41) ist, muss der Inhalt zwischen " " stehen (z. B. 'H41').

Ausgabezeitpunkt der Hilfsfunktionen der 3. Hilfsfunktionsgruppe.

\$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB[0]='X1'

Der ersten Maschinenachse wird als Name der String "X1" zugewiesen.

\$MA_REFP_SET_POS[0,X1]=100.00000

Dem erste Referenzpunktwert der Achse X1 wird der Wert 100 mm zugewiesen.

Beispiele:

Zuweisung an kanalspezifische Maschinendaten:

```
CHANDATA (1) ; Auswahl des ersten Kanals
$MC_CHAN_NAME='CHAN1' ; Name des ersten Kanals
$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[1]='Y' ; Name der 2. Geometrieachse
; des ersten Kanals 'Y'
R10=33,75 ; R10 des ersten Kanals
```

2.2 Anzeige-Maschinendaten

9006	DISPLAY_SWITCH_OFF_INTERVAL	-	-			
-	Zeit für Bildschirmdunkelschaltung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	60	0	180	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Zeitdauer in Minuten festgelegt, nach deren Ablauf der Bildschirm automatisch dunkelgeschaltet wird, falls zwischenzeitlich an der Tastatur kein Tastendruck erfolgt ist.

Mit Wert 0 ist die automatische Hell-/Dunkelschaltung ausgeschaltet.

Hinweis:

Die automatische Hell-/Dunkelschaltung des Bildschirms wird nur durchgeführt, wenn das NC/PLC-Nahtstellensignal DB19, ... DBX0.1 (Bildschirm dunkel) = 0 ist.

9009	KEYBOARD_STATE	-	-			
-	Tastatur-Shift-Verhalten bei Hochlauf	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird das Shift-Verhalten (SW-CAPSLOCK) der Tastatur festgelegt.

Grundkonfiguration für das Shift-Verhalten der Tastatur

0: SW-CAPSLOCK aus

2: SW-CAPSLOCK ein

9032	HMI_MONITOR	-	-			
-	PLC-Datum für HMI-Bildinfo festlegen	STRING	POWER ON			
-						
-	-	-	-	-	7/1	M

Beschreibung: Offsetbehafteter Zeiger auf einen PLC-Datenbaustein. Dieser wird benötigt, um Monitorinformationen des HMI

an die PLC zu melden, z.B. aktive HMI-Task.

Format: PLC-spezifisches Format zur Angabe eines Datenbausteins mit Byteoffset
z.B. DB60.DBB10 für Datenbaustein 60, Byte 10

Die vom HMI gemeldete Monitorinformation beträgt maximal 8 Byte.

9056	ALARM_ROTATION_CYCLE	-	-			
-	Rotationszykluszeit für die Alarmanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10000	7/3	M

Beschreibung: Zykluszeit der Rotation in der Alarmanzeige:

<500: keine Rotation in der Alarmzeile

500 - 10000: Zyklusdauer der Alarmrotation in Milisekunden

Ist eine gültige Zykluszeit eingestellt, so werden alle Alarme nacheinander in der Alarmzeile angezeigt.

Jeder Alarm bleibt die angegebene Zeit in der Anzeige, bevor er vom nächsten Alarm verdrängt wird.

Steht kein Alarm an, so werden ggf. Zyklenalarme oder Programm Meldungen angezeigt. Diese rotieren jedoch nicht.

2.2 Anzeige-Maschinendaten

9057	ENABLE_CHANNEL_MSG_FILTER	-	-			
-	Programmmeldungen kanalspezifisch filtern	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	7/3	M

Beschreibung: 0: Es werden die Programmmeldungen aller Kanäle in der Alarm-/Meldezeile angezeigt
 Bei mehreren NCUs werden standardmäßig die Alarmer und Meldungen aller NCUs angezeigt, mit der
 Einstellung ServerMode Enabled=false in slaesvccnf.xml kann dies auf die aktuelle NCU eingeschränkt sein.
 1: Es werden nur die Programmmeldungen des aktuellen Kanals der aktuellen NC angezeigt.

9100	CHANGE_LANGUAGE_MODE	-	-			
-	Sprachauswahlmodus	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	1	2	7/3	I

Beschreibung: Sprachauswahlmodus wird festgelegt:
 1 = direkt über die Auswahlliste
 2 = über die Einstellung 1. und 2. Sprache

9102	SHOW_TOOLTIP	-	-			
-	Tooltip anzeigen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/3	U

Beschreibung: Wenn das Maschinendatum auf 1 gesetzt ist, werden Tooltips angezeigt.

9103	TOOLTIP_TIME_DELAY	-	-			
s	Zeitverzögerung Anz. Tooltips	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	60	7/3	U

Beschreibung: Zeitverzögerung für die Anzeige der Tooltips in Sekunden.

9104	ANIMATION_TIME_DELAY	-	-			
s	Zeitverzögerung Animation Hilfebilder	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	10	5	60	7/3	U

Beschreibung: Zeitverzögerung bis zum Einsetzen der Animation bei Hilfebildern in Sekunden.
 Bei Hilfebildern, die ausschließlich animiert sind, wirkt die Einstellung nicht.

9105	HMI_WIDE_SCREEN	-	-			
-	Anzeige des HMI als Widescreen mit immer sichtbarem OEM-Bereich	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Anzeige des HMI als Widescreen. Es gibt über dem HMI einen separaten Applikationsbereich, der vom Maschinenhersteller gestaltet wird.

9106	SERVE_EXTCALL_PROGRAMS	-	-			
-	EXTCALL-Aufrufe bearbeiten	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	3	7/3	M

Beschreibung: 0-3: Art der Bearbeitung von externen Programmen
 0: HMI ignoriert EXTCALL-Anweisungen und Anwahl über PLC.
 1: HMI bearbeitet EXTCALL-Anweisungen und Anwahl über PLC.
 2: HMI bearbeitet EXTCALL-Anweisungen und ignoriert Anwahl über PLC.
 3: HMI ignoriert EXTCALL-Anweisungen und bearbeitet Anwahl über PLC.

9107	DRV_DIAG_DO_AND_COMP_NAMES	-	-			
-	Erweiterte Antriebsdiagnose: DO- und Komponenten	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	3	7/3	I

Beschreibung: 0: DO- und Komponenten-Typnamen
 1: Reale DO-Namen und Komponenten-Typnamen
 2: DO-Typnamen und Reale Komponentennamen
 3: Reale DO-Namen und reale Komponentennamen

9108	SINUMERIK_INTEGRATE	-	-			
-	Aktivierung der SINUMERIK Integrate Produkte	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Wenn das Maschinendatum auf 1 gesetzt wird, erscheint der Softkey SINUMERIK Integrate im Bedienbereich.

9110	ACCESS_HMI_EXIT	-	-			
-	Schutzstufe Exit-Softkey	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/2	M

Beschreibung: Schutzstufe für den Exit-Softkey (HMI-Neustart) im Bedienbereichsmenü

9111	HMI_MEM_LIMIT_USER	-	-			
-	Größe Speicherbereich Anwender in GB	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	6	7/1	M

Beschreibung: Größe des zusätzlichenSpeicherbereichs für den Anwender auf der CF-Card bei gesetzter Option.
 Der Rest der verfügbaren 6 GB bleiben für Herstellerdaten.

9112	HMI_SKIN	-	-			
-	Design der Bedienoberfläche (Skin)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	0	10000	7/1	M

Beschreibung: Design der Bedienoberfläche. Angegeben wird die Nummer des Skins.
 0 = Skin 0 (Traditionell)
 1 = Skin 1 (Neu)
 2 = Skin 2 (SINUMERIK ONE)

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.2 Anzeige-Maschinendaten

9113	EASY_XML_DIAGNOSE	-	-			
-	EasyXML Diagnosemode	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	-	7/2	M

Beschreibung: Diagnose- und Korrekturhilfeunterstützung für easyXML-Skripte
 0 = keine Diagnose aktiv
 1 = Syntaxüberprüfung aktiv

9114	SIDESCREEN	-	-			
-	SINUMERIK Operate Sidescreen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10	7/1	M

Beschreibung: Aktivierung des SINUMERIK Operate Sidescreens
 0 = Sidescreen deaktiviert
 1 = Sidescreen aktiviert
 2 = SINUMERIK Operate Display Manager aktiviert

9115	SAVE_CREDENTIALS	-	-			
-	Zugangsberechtigungen Netzlaufwerke sichern	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/1	M

Beschreibung: Zugangsberechtigungen für Netzlaufwerke beim Archivieren sichern
 0 = Dialog wird aufgeblendet
 1 = kein Dialog, Zugriffsberechtigungen werden nicht gesichert
 2 = kein Dialog, Zugriffsberechtigungen werden immer gesichert

9116	PANEL_CLEAN_MODE_TIME	-	-			
s	Dauer des Putzmodus	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	30	10	60	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Dauer des Putzmodus in Sekunden festgelegt. In diesem Zeitfenster kann der Bediener das Display reinigen, ohne dabei Gefahr zu laufen ungewollte Funktionen auszulösen

9900	MD_TEXT_SWITCH	-	-			
-	Klartexte anstatt MD-Bezeichner	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	U

Beschreibung: Wenn das Maschinendatum auf 1 gesetzt ist, werden an der Bedientafel Klartexte statt der Maschinendatenbezeichner angezeigt.

9990	SW_OPTIONS	-	-			
-	HMI-SW-Optionen freischalten	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	1/1	I

Beschreibung: HMI-SW-Optionen können hier freigeschaltet werden

2.3 NC-Maschinendaten

2.3.1 Allgemeine Maschinendaten

10000	AXCONF_MACHAX_NAME_TAB		N01, N11	K2, F1, G2, F2, K5, M1	
-	Maschinenachsname		STRING	POWER ON	
-					
-	31	X1, Y1, Z1, A1, B1, C1, U1, V1	-	-	7/2 M

Beschreibung:

Liste der Maschinenachs-Bezeichner

In diesem MD wird der Name der Maschinenachse eingegeben.

Zusätzlich zu den fest definierten Maschinenachs-Bezeichnern "AX1", "AX2" ... können in diesem Datum anwenderdefinierte Bezeichner für die Maschinenachsen vergeben werden.

Die hier definierten Bezeichner können parallel zu den fest definierten für die Adressierung axialer Daten (z.B. MD) und maschinenachsbezogener NC-Funktionen (Refp.fahren, axiales Messen, Fahren auf Festanschlag) verwendet werden.

Sonderfälle:

- Der eingegebene Maschinenachsname darf nicht mit der Benennung und Zuordnung der Geometrieachsen (MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB, MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB) und Kanalachsen (MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB, MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED) kollidieren.

Der eingegebene Maschinenachsname darf sich nicht mit den

Namen für Eulerwinkel (MD10620 \$MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB)

Namen für bahnrelevante Orientierung (MD10624 \$MN_ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB)

Namen für Normalenvektoren (MD10630 \$MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB)

Namen für Richtungsvektoren (MD10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB)

Namen für Drehvektoren (MD10642 \$MN_ROT_VECTOR_NAME_TAB)

Namen für Zwischenvektor-Komponente (MD10644 \$MN_INTER_VECTOR_NAME_TAB)

Namen für Zwischenkreispunktkoordinaten bei CIP (MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB)

Namen für Interpolationsparameter (MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB)

überschneiden.

- Der eingegebene Maschinenachsname darf folgende reservierte Adressbuchstaben nicht annehmen:

D Werkzeugkorrektur	(D-Funktion)	E reserviert
F Vorschub	(F-Funktion)	G Wegbedingung
H Hilfsfunktion	(H-Funktion)	L Unterprogrammaufruf
M Zusatzfunktion	(M-Funktion)	N Nebensatz
P Unterprogrammdurchlaufzahl		R Rechenparameter
S Spindeldrehzahl	(S-Funktion)	T Werkzeug (T-Funktion)

Ebenfalls unzulässig sind Schlüsselworte (z.B. DEF, SPOS etc.) und vordefinierte Bezeichner (z.B. ASPLINE, SOFT).

Die Verwendung eines Achsbezeichners bestehend aus einem gültigen Adressbuchstaben (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), gefolgt von einer optionalen numerischen Erweiterung (1-99) bietet gegenüber der Vergabe eines allgemeinen Bezeichners leichte Vorteile in der Satzwechselzeit.

Wird für eine Maschinenachse kein Bezeichner vergeben, so gilt der vordefinierte Name ("AXn" für die n-te Maschinenachse).

korrespondierend mit

2.3 NC-Maschinendaten

MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB (Geometrieachsname im Kanal [GEOAchsnr.]
 MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB (Kanalachsname im Kanal [Kanalachsnr.]

10002	AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB		N01	B3, K2	
-	Logisches NCK Maschinenachsabbild		STRING	POWER ON	
-					
-	31	AX1, AX2, AX3, AX4, AX5, AX6, AX7, AX8...	-	-	3/2 M

Beschreibung: Liste der auf einer NCU verfügbaren Maschinenachsen. (Logisches NCK Maschinenachsabbild)

Das MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB schafft eine weitere Nck-Globale logische Schicht zwischen der Kanalachsschicht und den Maschinenachsen in einer NCU bzw. NCU-Verband. Diese Schicht wird "Logisches Nck Maschinenachsabbild" (engl.: Logic NckMachineAxImage Abkürzung: LAI) genannt.

Nur über diese neue Zwischenschicht können Achsen zwischen verschiedenen NCUs zugeordnet werden!

Der Eintrag MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[n] = NCj_AXi weist dem Achsindex "n" in der LAI die Maschinenachse i auf der NCU j zu.

Damit sind folgende Zuordnungen möglich:

- lokale Achsen (Vorbesetzung: AX1, AX2 ... AX31)
 Der Eintrag MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[n] = AX3 weist Achsindex n die lokale Achse AX3 zu. (Für n = 3 ist Vorbesetzung AX3 vorhanden. Damit besteht für MD-Sätze für SW-Stände bis 4 Kompatibilität in SW-Stand 5).
- Link-Achsen (Achsen die physikalisch an einer anderen NCU angeschlossen sind).
 Der Eintrag MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[n] = NCj_AXi weist Achsindex n die Achse AXi auf NCU j zu (Link-Achse).

Grenzen:

n Maschinenachsadresse (der lokalen NCU) 1 ... 31
 j NCU-Nummer 1 ... 16
 i Maschinenachsadresse (der lokalen/fernen NCU) 1 ... 31

- Achscontainer, in denen wieder lokale oder Link-Achsen stehen. Der Eintrag MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[n] = CTr_SLs weist Achsindex n den Container r und Slot s zu.

Grenzen:

n Maschinenachsadresse (der lokalen NCU) 1 ... 31
 r Container-Nummer 1 ... 16
 s Slot-Nummer (Platz) im Container 1 ... 32

Die Kanalachsschicht wird über das verwandte MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED gebildet und zeigte nicht mehr (kleiner P5) direkt auf die Maschinenachsen sondern auf die neue LAI-Schicht.

MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [k]=n ordnet in der Kanalachsschicht dem Achsindex "k" die LAI-Achs-Nummer "n" zu.

Mit der LAI-Achs-Nummer kann dann die Maschinenachse und der entsprechende NCK ermittelt werden.

Wenn mehrere NCUs durch MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB auf die selbe Maschinenachse im Cluster zeigen, muss durch das axiale MD30554 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU festgelegt werden, welche NCU die Master-NCU bzw. die Sollwerte für den Lageregler nach dem Hochlaufen erzeugt.

Korrespondiert mit:

MD12... \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TABi (Einträge in Containern i anlegen)

10010	ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP	N01, N02, N11	K1, K5			
-	Kanal gültig in Betriebsartengruppe	DWORD	POWER ON			
-						
-	10	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	10	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird der Kanal einer BAG zugeordnet.

Eingabewert 1 => 1. BAG zugeordnet

Eingabewert 2 => 2. BAG zugeordnet

usw.

Ab SW-Stand 4 ist es zulässig, für einzelne Kanäle keine BAG-Nummer zuzuweisen.

Kanallücken, um einheitliche Konfiguration bauähnlicher Maschinen zu begünstigen, sind zulässig. Statt einer BAG-Nummer gleich oder größer 1 wird in diesem Fall für den Kanal die Nummer 0 zugewiesen. Der Kanal ist nicht aktiviert, wird jedoch in der Zählung der Kanäle wie ein aktiver behandelt.

z.B.

ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 1

ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[1] = 1

ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[2] = 0 ; Lücke

ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[3] = 1

Anwendungsbeispiel:

Gewünschten Kanal über HMI anwählen und bei MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP = 1 eingeben.

Hinweis:

Dieses MD muss auch eingegeben werden, wenn nur eine Betriebsartengruppe vorhanden ist.

10050	SYSCLOCK_CYCLE_TIME	N01, N05, N11	G3, G2, R1			
s	Systemgrundtakt	DOUBLE	POWER ON			
SFCO						
-	-	0.002	0.0005	0.008	7/2	M

Beschreibung:

Grundtaktzeit der Systemsoftware

Die Einstellung der Taktzeiten zyklischer Tasks (Lageregler/IPO) erfolgt in Vielfachen dieses Grundtaktes.

Bei PROFIBUS/PROFINET:

Bei Systemen mit PROFIBUS-DP-Anschluss entspricht dieses MD der PROFIBUS-DP-Zykluszeit. Diese Zeit wird im Hochlauf aus dem Projektierfile (SDB-Typ-2000) gelesen und in das MD geschrieben.

Diese MD ist nur über das Projektierfile änderbar.

Hinweis:

Eine Verkleinerung dieses MDs kann eine automatische Korrektur

von MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY

von MD10064 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY

nach sich ziehen, die bei einer nachfolgenden Vergrößerung nicht wieder rückgängig gemacht wird!

Details:

Der Grundtakt ist gerastert in Vielfachen von Einheiten des Taktes der Messwertabtastung. Beim Hochlauf des Systems erfolgt automatisch eine Rundung des eingegebenen Wertes auf ein Vielfaches dieser Rasterung.

Hinweis:

Durch diskrete Teilverhältnisse des Timers, kann sich aus dem eingegebenen Wert nach Power OFF/ON ein nicht ganzzahliger Wert ergeben.

2.3 NC-Maschinendaten

z.B. :
 Eintrag =0.005s
 nach Power OFF/ON =0.00499840
 oder
 Eintrag =0.006s
 nach Power OFF/ON =0.0060032

10061	POSCTRL_CYCLE_TIME			N01, N05	G3	
s	Lageregeltakt			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	ReadOnly	S

Beschreibung: Lageregler-Taktzeit:
 Anzeige der Lageregler-Taktzeit

10062	POSCTRL_CYCLE_DELAY			N01, N05	G3	
s	Lageregeltakt-Verschiebung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	0.000	0.008	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
 Relevant nur bei Betrieb mit PROFIBUS-Antrieben.
 Verschiebung des Lagereglerstarts gegenüber dem PROFIBUS-DP-Takt.
 Verschiebungen, die größer als der eingestellte DP-Takt sind oder kleiner als das maximale Tdx, werden automatisch auf einen Ersatzwert vom halben DP-Takt korrigiert.
 MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY > 0: Vorgabe der Lageregler-verschiebung
 MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0: Automatische Ermittlung der Lageregler-verschiebung anhand von max. Tdx aus STEP7-Projekt
 Das Tdx_max wird über alle äquidistanten Busse ermittelt.
 Der tatsächlich wirksame Verschiebewert wird im MD10063[1] \$MN_POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS angezeigt.
 Hinweis:
 Bei MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY > 0 kann eine Verkleinerung von MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME zur automatischen Korrektur dieses MDs führen, die bei einer nachfolgenden Vergrößerung nicht wieder rückgängig gemacht wird!
 Empfehlung:
 In diesem Fall den vorherigen Wert bzw. Standardwert wieder einstellen.

10063	POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS			EXP, N01, N05	-	
s	Wirksames Timing			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	ReadOnly	M

Beschreibung: Diagnosedaten bezogen auf den PROFIBUS/PROFINET-Takt.
 [0]: Spätester Zeitpunkt zu dem die Istwerte vorliegen sollten (Tdx)
 [1]: Tatsächlich wirksame Lageregler-taktverschiebung (Tm)
 [2]: Spätester Zeitpunkt zu dem die Sollwerte vom Lageregler ausgegeben wurden
 [3]: Zeitpunkt, zu dem bei SOC basierenden Baugruppen die Sollwertübertragung per DMA zum Antrieb begonnen wurde
 [4]: Zeitpunkt, zu dem bei SOC basierenden Baugruppen die Sollwertübertragung per DMA zum Antrieb beendet wurde
 [5]: 'Worst case' Zeitpunkt seit Spannungsein, zu dem bei SOC basierenden Baugruppen die Sollwertübertragung per DMA zum Antrieb beendet wurde

Diagnosedaten werden mit jedem NCK-Hochlauf mit NULL initialisiert

10064	POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY	N01, N05	G3			
s	Takt-Verschiebung des DMAs für die Sollwerte	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0.000	0.008	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei SINAMICS-Integrated:

Relevant nur bei Betrieb mit SINAMICS-Integrated Antrieben auf SOC-Baugruppen.

Verschiebung der Ausgabe der Sollwerte per DMA gegenüber dem PROFIBUS-DP-Takt.

Ändern von MD10064 POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY erfordert einen Warmstart von NCK und Antrieb.

Verschiebungen, die größer als der eingestellte DP-Takt sind werden automatisch auf einen Ersatzwert korrigiert.

MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY > 0: Vorgabe der Sollwertverschiebung

MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY = 0: Automatische Ermittlung der Sollwertverschiebung anhand der Transferraten der Hardware

Der tatsächlich wirksame Verschiebewert wird im MD10063

\$MN_POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS[4] angezeigt.

Hinweis:

Bei MD10064 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY > 0 kann eine Verkleinerung von MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME zur automatischen Korrektur dieses MDs führen, die bei einer nachfolgenden Vergrößerung nicht wieder rückgängig gemacht wird!

Empfehlung:

In diesem Fall den vorherigen Wert bzw. Standardwert wieder einstellen.

10070	IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO	N01, N05, N11	G3, R1			
-	Faktor für Interpolatortakt	DWORD	POWER ON			
SFCO						
-	-	4	1	100	7/2	M

Beschreibung:

Die Angabe des Interpolatortaktes erfolgt in Vielfachen von Zeiteinheiten des Systemgrundtaktes MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Eingestellt werden dürfen nur ganzzahlige Vielfache des Lageregeltaktes. Werte, die kein ganzzahliges Vielfaches des Lageregeltaktes darstellen, werden vor dem Wirksamwerden (nächster Hochlauf) automatisch auf das nächste ganzzahlige Vielfache eines Lageregeltaktes erhöht.

Dabei wird der Alarm 4110 "IPO-Takt auf [] ms geändert" ausgegeben.

10071	IPO_CYCLE_TIME	N01, N05, N11	G3			
s	Interpolatortakt	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	ReadOnly	S

Beschreibung:

Interpolationszeit

Anzeige der Interpolator-Taktzeit.

10072	COM_IPO_TIME_RATIO	N01, N05	-			
-	Teilungsverhältnis zwischen IPO- und Kommunikationstask	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	1.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Teilungsverhältnis zwischen IPO- und Kommunikationstask. Ein Wert von 2 bedeutet z.B., dass die Kommunikationstask nur in jedem zweiten IPO-Takt bearbeitet wird. Dadurch steht den anderen Tasks mehr Laufzeit zur Verfügung. Zu große Werte verlangsamen die Kommunikation zwischen HMI und NCK.

2.3 NC-Maschinendaten

Bei Zahlenwerte kleiner als 1 wird der Ipotakt untersetzt. Der Wert wird so angepasst, dass nur Laufzeiten für die Kommunikationstask möglich sind, die ein mehrfaches der Lagereglerzeit sind. Für die Kommunikationstask ist eine Aufrufperiode von ungefähr 10 ms sinnvoll.

10088	REBOOT_DELAY_TIME	EXP	K3			
s	Rebootverzögerung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.2	0.0	1.0	2/2	M

Beschreibung: Der nach dem PI "_N_IBN_SS" folgende Reboot wird um die Zeit MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME verzögert.
 Unmittelbar mit dem PI "_N_IBN_SS" wird der unterdrückbare NOREADY-Alarm 2900 ausgelöst.
 Unterschreitet MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME die MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME einer Achse, so wird die Achse während MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME gebremst und danach wird die Reglerfreigabe weggenommen, dh. die volle MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME wird NICHT abgewartet.
 Mit MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME = 0.0 wird der Alarm 2900 nicht aktiv und es erfolgt keine Reboot-Verzögerung.
 Über die angegebene Verzögerungszeit hinaus wartet NCK bis der PI zum HMI quittiert werden konnte. Dabei kann es insgesamt zu bis zu 2 s Verzögerung kommen.

10089	SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL	N01, N06	FBSI			
s	Wartezeit Impulslöschung bei Busausfall	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0	0.8	7/2	M

Beschreibung: Zeit, nach der bei Kommunikationsausfall zum Antrieb die sichere Impulslöschung durchgeführt wird. Während dieser Zeit ist noch eine antriebsautarke Reaktion auf den Busausfall möglich (siehe erweitertes Stillsetzen und Rückziehen)
 In folgenden Fällen wird diese Zeit bis zur Impulslöschung nicht abgewartet:

- Bei Anwahl eines externen Stop A oder eines Teststops
- Bei aktivem SBH oder bei Anwahl von SBH
- Bei einer aktiven SG-Stufe oder bei Anwahl einer SG-Stufe, für die in MD36961 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE oder MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION eine sofortige Impulslöschung parametrier ist.

Hinweis:
 Dieser Wert wird mit der Kopierfunktion der SI-MD auf den Antriebsparameter p9580 übertragen und im kreuzweisen Datenvergleich verglichen. Dieses allgemeine Maschinendatum ist in der achsspezifischen Prüfsummenberechnung der sicherheitsrelevanten Maschinendaten enthalten (MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM, MD36999 \$MA_SAFE_DES_CHECKSUM).

10090	SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO	N01, N06	FBSI			
-	Faktor für Überwachungstakt	DWORD	POWER ON			
SFCO						
-	-	3	1	50	7/1	M

Beschreibung: Verhältnis zwischen Überwachungs- und Systemgrundtakt. Der Überwachungstakt ist das Produkt aus diesem Datum und MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
 Der Überwachungstakt wird beim Hochlauf geprüft:

- er muss ein ganzzahliges Vielfaches des Lageregelaktaktes sein
- er muss < 25 ms sein

Wenn die Bedingungen nicht erfüllt sind, wird der Faktor auf den nächstmöglichen Wert abgerundet. Der tatsächlich eingestellte Überwachungstakt wird über MD10091 \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME angezeigt.

Außerdem ergibt sich ein neuer Wert für den kreuzweisen Vergleichstakt, der über Datum MD10092 \$MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME angezeigt wird.

Hinweis:

Mit dem Überwachungstakt wird die Reaktionszeit der Überwachung festgelegt. Bei einem kleinen Überwachungstakt ist die zunehmende CPU-Belastung zu beachten.

Korrespondiert mit:

- MD10050: \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME
- MD10091: \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME
- MD10092: \$MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME

10091	INFO_SAFETY_CYCLE_TIME			N01, N06, N05	FBSI	
s	Anzeige der Überwachungstaktzeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Eingestellter Überwachungstakt in Sekunden.
 Ergibt sich aus MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME und MD10090 \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
 Neuberechnung des Datenwerts erfolgt, sobald eines der folgenden Daten verändert wird:
 MD10090 \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 Der neue Wert wird erst nach Power-On wirksam.
 Korrespondiert mit:
 MD10090: \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO

10092	INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME			N01, N06, N05	FBSI	
s	Anzeige der Taktzeit für kreuzweisen Vergleich			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Maximaler Kreuzvergleichstakt in Sekunden.
 Ergibt sich aus MD10091 \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME und der Anzahl der kreuzweise zu vergleichenden Daten (diese kann in Abhängigkeit zur freigegebenen Funktionalität für die einzelnen Achsen unterschiedlich sein).
 Neuberechnung des Datenwertes erfolgt, sobald eines der folgenden Daten verändert wird:
 MD10090 \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 Der neue Wert wird aber erst nach Power-On wirksam.
 Korrespondiert mit:
 MD10090: \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO
 MD36992: \$MA_SAFE_CROSSCHECK_CYCLE

10094	SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL			EXP, N06, N05	FBSI	
-	Alarmunterdrückungsstufe			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	2	0	113	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung:

Beeinflusst die Anzeige der Safety-Alarme. Die Überwachungskanäle NCK und Antrieb bzw. NCK und PLC zeigen in mehreren Situationen Alarme gleicher Bedeutung an.

Um das Alarmbild in seinem Umfang zu reduzieren, wird über dieses MD eingestellt, ob gleichbedeutende Safety-Alarme ausgeblendet werden. Die zweikanalige Stopreaktion ist davon nicht beeinflusst.

0 = zweikanalig ausgelöste Alarme werden in vollem Umfang angezeigt:

- zweikanalige Anzeige aller achsspezifischen Safety-Alarme
- Alarm 27001, Fehlercode 0 wird angezeigt
- Die Alarme 27090, 27091, 27092, 27093 und 27095 werden zweikanalig und mehrmals angezeigt.

1 = gleichbedeutende Alarme werden nur einmalig angezeigt.

Dies umfasst folgende Alarme bzw. Meldungen:

27010 = C01707

27011 = C01714

27012 = C01715

27013 = C01706

27020 = C01710

27021 = C01709

27022 = C01708

27023 = C01701

27024 = C01700

Bei diesen Alarmen wird nur einer der genannten Alarme (270xx oder C01xxx) ausgelöst. Der Alarm des Überwachungskanals, der den gleichbedeutenden Alarm zeitlich später auslöst, wird nicht mehr zur Anzeige gebracht.

Darüberhinaus wird der Alarm 27001 mit Fehlercode 0 unterdrückt. Dieser Alarm tritt in Folge des Antriebsalarms C01711 auf. Weiteren Aufschluss über die Fehlerursache zeigen in diesem Fall die Antriebsparameter r9710[0,1], r9711[0,1], r9735[0,1], r9736[0,1], r9737[0,1], r9738[0,1], r9739[0,1] an.

2 = Voreinstellung

Über die Funktionalität mit MD-Wert=1 hinaus werden die Alarme aus der SPL-Verarbeitung (27090, 27091, 27092, 27093 und 27095) einkanalig und nur einmal angezeigt. Dies gilt auch für die Alarme der PROFIsafe-Kommunikation (27250 und folgende).

3 = achsspezifische Alarme 27000 und A01797 werden durch die Alarmmeldung 27100 für alle Achsen/Antriebe ersetzt. Der Alarm 27040 wird durch den Alarm 27140 für alle Achsen/Antriebe ersetzt.

12 = Über die Funktionalität mit MD-Wert = 2 hinaus wird eine Priorisierung der Alarme durchgeführt. Offensichtliche Folgealarme werden nicht mehr angezeigt oder automatisch wieder aus der Anzeige gelöscht.

Folgende Alarme können davon betroffen sein:

27001, 27004, 27020, 27021, 27022, 27023, 27024, 27091,

27101, 27102, 27103, 27104, 27105, 27106, 27107

13 = Über die Funktionalität mit MD-Wert = 3 hinaus wird eine Priorisierung der Alarme wie beim MD-Wert 12 durchgeführt.

1xx (100-Stelle gesetzt) = achsspezifische Checksummen-Alarme des NCK (27032, 27035 und 27060) werden im SPL-Inbetriebnahme-Modus (MD11500 \$MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] = 0) durch Alarm 27135 für alle Achsen angezeigt.

Für die Erstellung eines Abnahme-Protokolls muss dieses Maschinendatum auf 0 gesetzt werden, damit die Auslösung aller Alarme dokumentiert werden kann.

10095	SAFE_MODE_MASK		EXP, N06	FBSI		
-	'Safety Integrated'-Betriebsmodi		UDWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0x00000000	0x0000001E	7/2	M

Beschreibung:

Bit 1 = 0: die Funktion "Modulare PROFIsafe-Peripherieanschlaltung" ist nicht aktiv.
 Bit 1 = 1: die Funktion "Modulare PROFIsafe-Peripherieanschlaltung" ist aktiv.

Bit 2 = 0: der reduzierte Sprachumfang für SAFE.SPF wird nur beim automatischen Start im Hochlauf aktiviert (MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK Bit 5)
 Bit 2 = 1: der reduzierte Sprachumfang für SAFE.SPF wird auch aktiviert, wenn SAFE.SPF über den CALL-Befehl aufgerufen wird.

Bit 3 = 0: alle PROFIsafe-Treiber in einem IPO-Takt
 Bit 3 = 1: PROFIsafe-Treiber verteilt auf mehrere IPO-Takte

Bit 4 = 0: in Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated (SPL)" ist eine Anbindung von NC-Achsen an die Antriebs-Überwachungsfunktionen über SIC/SCC nicht möglich
 Bit 4 = 1: in Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated (SPL)" ist eine Anbindung von NC-Achsen an die Antriebs-Überwachungsfunktionen über SIC/SCC erlaubt

Korrespondiert mit:

Bit 1:
 MD13302: \$MN_PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK
 MD13303: \$MN_PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK

Bit 2:
 MD20108: \$MC_PROG_EVENT_MASK, Bit 5

10096	SAFE_DIAGNOSIS_MASK		EXP, N06, N05	FBSI		
-	'Safety Integrated' Diagnose-Funktionen		UDWORD	NEW CONF		
-						
-	-	1	0	0x000F	7/2	M

Beschreibung:

Bit 0 = 0:
 keine Anzeige von SGE-Unterschieden zwischen NCK- und Antriebs-Überwachungskanal
 Bit 0 = 1:
 Voreinstellung: Anzeige von SGE-Unterschieden zwischen NCK- und Antriebs-Überwachungskanal. Aufgedeckt werden Unterschiede zwischen den folgenden SGEs (die genannten Bitnummern beziehen sich auf das achsspezifische Abbild der SGEs, diese entsprechen der Belegung der achsspezifischen VDI-Nahtstelle:

Bit 0: DB31, ... DBX22.0 (SBH/SG Abwahl)
 Bit 1: DB31, ... DBX22.1 (SBH Abwahl)
 Bit 3: DB31, ... DBX22.3 (SG-Auswahl: Bit 0)
 Bit 4: DB31, ... DBX22.4 (SG-Auswahl: Bit 1)
 Bit 12: DB31, ... DBX23.4 (SE 2 aktivieren)
 Bit 28: DB31, ... DBX33.4 (SG-Korrektur: Bit 0)
 Bit 29: DB31, ... DBX33.5 (SG-Korrektur: Bit 1)
 Bit 30: DB31, ... DBX33.6 (SG-Korrektur: Bit 2)
 Bit 31: DB31, ... DBX33.7 (SG-Korrektur: Bit 3)

Die Unterschiede werden über den Melde-Alarm 27004 angezeigt.

Bit 1 = 0: Voreinstellung: Anzeige eines nicht erfolgten SPL-Starts nach Ablauf der in MD13310 \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT definierten Zeitstufe mit Alarm 27097
 Bit 1 = 1: Anzeige von Alarm 27097 wird unterdrückt

2.3 NC-Maschinendaten

Alarm 27097 zeigt an, dass trotz SPL-Konfiguration ein SPL-Start nach der in MD13310 \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT abgelaufenen Zeit nicht erfolgt ist. Ursachen hierfür s. Alarmbeschreibung 27097.

Bit 2 = 0: Voreinstellung: Anzeige von Kommunikationsfehlern mit SFC-Fehlercodes über Alarm 27354

Bit 2 = 1: Anzeige von Alarm 27354 wird unterdrückt

Bit 3 = 0: Voreinstellung: Anzeige von Alarm 27038, wenn in Antriebsparameter r474 ein nicht bekanntes Bit gesetzt ist.

Bit 3 = 1: Anzeige von Alarm 27038 wird unterdrückt

10097	SAFE_SPL_STOP_MODE			N01, N06	FBSI	
-	Stopreaktion bei SPL-Fehlern			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3	3	4	7/2	M

Beschreibung: Auswahl der Stop-Reaktion bei der Erkennung von Fehlern im Kreuzvergleich von NCK- und PLC-SPL

3: Stop D
4: Stop E

Der Eintrag des Wertes 4 in diesem MD (Stop E), ohne dass in allen Achsen mit SI-Funktionsfreigabe (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE ungleich 0) der externe Stop E freigegeben ist, führt zu dem Alarm 27033 mit Hinweis auf dieses MD.

Als Abhilfe muss entweder wieder der Stop D parametrieren werden, oder in allen betroffenen Achsen Bit 4 und Bit 6 in MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE gesetzt werden.

Wird dieses MD auf 4 gesetzt, muss auch das PLC-Signal DB18 DBX36.1 (Stop E) auf 1 gesetzt werden, um diese Parametrierung der PLC bekannt zu machen. Eine unterschiedliche Parametrierung führt zu Alarm 27090.

10098	PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO			N01, N10	FBSI	
-	Faktor PROFIsafe-Kommunikations-Taktzeit			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	1	1	25	7/1	M

Beschreibung: Verhältnis zwischen PROFIsafe-Kommunikations- und Interpolatortakt. Der tatsächliche PROFIsafe-Kommunikations-Takt ist das Produkt aus diesem Datum und MD10071 \$MN_IPO_CYCLE_TIME und wird in MD10099 \$MN_INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME angezeigt. In diesem Takt wird von NCK-Seite der OB40 auf PLC-Seite angestoßen, um die Kommunikation zwischen F-Master und F-Slaves zu betreiben.

Der PROFIsafe-Kommunikations-Takt darf nicht größer werden als 25 ms.

10099	INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME			N01, N10, N05	FBSI	
s	PROFIsafe-Kommunikations-Taktzeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:

Zeigt das maximale Zeitraster an, in dem zwischen F-Master und F-Slave kommuniziert wird. In diesem Zeitraster wird die PROFIsafe-Kommunikation über den OB40 auf der PLC betrieben.

Der Wert ergibt sich aus Interpolatortakt und MD10098 \$MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO. Überschreitungen des eingestellten Kommunikationstaktes im zyklischen Betrieb werden hier ebenfalls angezeigt.

Im Falle einer Fehlparametrierung (Kommunikations-Taktzeit überschreitet den Maximalwert von 25.0 ms) wird der maximal einstellbare Wert angezeigt.

10100	PLC_CYCLIC_TIMEOUT	EXP, N01, N06	P3
s	Maximale PLC-Zykluszeit	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Zyklische PLC Überwachungszeit.
 Dieses Maschinendatum legt die maximale Überwachungszeit fest, nach der die PLC ihr Lebenszeichen inkrementiert haben muss. Die Rasterung erfolgt intern in Interpolationstakten.

10110	PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE	N01, N07	B1
s	Mittlere PLC-Quittierungszeit	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.05	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Zeitinformaton für die CNC über die Zykluszeit des OB1, in der die Hilfsfunktionen garantiert quittiert werden.
 Mit Hilfe des MDs kann man die Zustandsübergänge:
 "Kanal läuft/ Kanal im RESET/ Kanal im Fail --> Kanal unterbrochen" bei RESET für die PLC verzögern. Der NCK wartet bei der Ausgabe "Kanal unterbrochen" mindestens die im MD angegebene Zeit + 1 IPO-Takt.
 Mit der Zeitangabe wird im Bahnsteuerbetrieb bei Hilfsfunktionsausgabe während der Bewegung der Bahnvorschub so gesteuert, dass die minimalste Verfahrszeit der Zeitinformaton entspricht. Damit ist ein gleichmäßigerer Geschwindigkeitsverlauf möglich, der nicht durch Warten auf die PLC-Quittierung gestört wird. Die Rasterung intern erfolgt im Interpolationstakt.
 Für die Hilfsfunktionsausgabe im Bahnsteuerbetrieb ist das MD noch für die Systeme FM357 und 802/802s relevant. Die anderen Systeme werden ab SW 5.1 direkt über die PLC parametrisiert.

10120	PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT	EXP, N01, N06	H2
s	Überwachungszeit für PLC-Hochlauf	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	50.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Hochlauf-PLC-Überwachungszeit
 Dieses Maschinendatum legt die maximale Überwachungszeit fest, nach der die PLC ihr erstes Lebenszeichen an die NCK melden muss. Damit wird im Hochlauf überwacht, ob die PLC richtig in den zyklischen Betrieb übergegangen ist. Meldet die PLC sich innerhalb dieser Zeit nicht, dann läuft die NC mit einer Alarmmeldung hoch, NC-READY wird nicht gesetzt. Die Rasterung erfolgt intern in Interpolationstakten.

10125	EES_NC_NAME	EXP	-
-	NCU-Name für die Generierung eindeutiger NC-Programmnamen im EES-Betrieb	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	-
			7/2
			M

Beschreibung: Mit MD10125 \$MN_EES_NC_NAME kann der Anwender jeder NCU einen eindeutigen NCU-Namen vergeben. Dieser kann dann, analog zu \$P_CHANNO, für die Generierung eindeutiger NC-Programmnamen im EES-Betrieb verwendet werden.
 Beispiel: \$MN_EES_NC_NAME="NC1"
 DEF STRING[31] FILENAME
 FILENAME = "MYFILE_" << \$MN_EES_NC_NAME << "_" << \$P_CHANNO << ".SPF"
 Die Variable FILENAME bekommt dann im ersten Kanal auf NCU "NC1" den Wert "MYFILE_NC1_1.SPF"

2.3 NC-Maschinendaten

Hintergrund:

Im EES-Betrieb kann sich der Teileprogrammspeicher auf einem Netzlaufwerk befinden, auf das mehrere NCUs zugreifen. Mit den Teileprogrammbeehlen WRITE und DELETE kann man damit Konflikte erzeugen, wenn keine eindeutigen Dateinamen verwendet werden. Mit MD10125 \$MN_EES_NC_NAME wird die Generierung eindeutiger NC-Programmnamen im Anwenderprogramm unterstützt.

10127	EES_MOUNT_FILE	EXP	-
-	Pfad und Dateiname des Files mit den gemounteten Laufwerken	STRING	POWER ON
-			
-	-	/user/sinumerik/mnt/ devices.lst	-
			ReadOnly
			S

Beschreibung: Filename mit Pfadangabe, unter dem die Liste der gemounteten Laufwerke abgelegt wird.

10128	EES_MAX_MOUNT_TIME	N05	-
s	Maximale Zeit zum Mouneten der Laufwerke	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		3600	1/1
			M

Beschreibung: Über MD10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME wird die maximale Wartezeit in Sekunden zum Mouneten der Laufwerke projiziert.
 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME > 0:
 Reicht die Zeit in Sekunden nicht aus, so werden die Laufwerke nicht erkannt und die Steuerung läuft mit Alarm 6694 "Laufwerke konnten nicht gemountet werden" hoch.
 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME = 0:
 Wenn die Laufwerke während des Steuerung-Hochlaufes nicht gemountet werden konnten, dann läuft die Steuerung ohne Alarm hoch. Die gemounteten Laufwerke werden dann der Steuerung bei jedem Teileprogramm-Start bekannt gemacht.
 Voraussetzung: Die Funktion "Execution from External Storage" ist aktiv.

10131	SUPPRESS_SCREEN_REFRESH	EXP	A2
-	Verhalten der Bildaktualisierung bei Überlastung.	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		2	7/2
			M

Beschreibung: Es gibt Teileprogramme, bei denen der Hauptlauf (HL) warten muss, bis der Vorlauf (VL) neue Sätze zur Verfügung stellt.
 Vorlauf und Anzeige-Aktualisierung konkurrieren um die NC-Rechenzeit. Das MD definiert, wie sich die NC verhalten soll, wenn der Vorlauf zu langsam ist.
 0: Wenn der VL eines Kanals zu langsam ist, wird die Aktualisierung der Anzeige in allen Kanälen unterdrückt.
 1: Wenn der VL eines Kanals zu langsam ist, wird die Aktualisierung der Anzeige nur in den zeitkritischen Kanälen unterdrückt, um Rechenzeit für den Vorlauf zu gewinnen.
 2: Die Aktualisierung der Anzeige wird grundsätzlich nicht unterdrückt.

10132	MMC_CMD_TIMEOUT	EXP, N01, N06	PA, M4
s	Überwachungszeit für HMI-Befehl im Teileprogramm	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	3.0	0.0
		100.0	7/2
			M

Beschreibung: Überwachungszeit in Sekunden, bis HMI ein Kommando aus dem Teileprogramm quittiert.
 Folgende Zeiten werden überwacht:

- Bei HMI-Befehl ohne Quittung: Zeit vom Anstoß der Übertragung des Command-Strings bis zum erfolgreichen Absenden zur HMI.
- Bei HMI-Befehl mit synchroner und asynchroner Quittung Zeit vom Anstoß der Übertragung des Command-Strings bis zum Eintreffen der Annahme-Quittung von der HMI.
- Bei EXTCALL-Befehl und beim Abarbeiten von externen Laufwerken: Zeit vom Anstoß der Übertragung des Command-Strings bis zum erfolgreichen Absenden zur HMI.

10133	START_LOCK_TIMEOUT	EXP	-			
s	Überwachungszeit für kanalspezifische Startsperrung und WRITE-Lock	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	2.0	0.5	3.0	ReadOnly	S

Beschreibung:

Das MD10133 \$MN_START_LOCK_TIMEOUT wird in zwei Situationen ausgewertet:

1. Wird ein NC-Kanal bei gesetzter kanalspezifischer Startsperrung (nicht programmspezifische Startsperrung) in der Betriebsart AUTO gestartet (NC-Start-Taste) so wird der Start ausgeführt, wenn die Startsperrung innerhalb der per MD10133 \$MN_START_LOCK_TIMEOUT konfigurierten Wartezeit zurückgesetzt wird.
2. Soll im EES-Betrieb (Execution from External Storage) ein NC-Programm bearbeitet werden, für welches ein WRITE-Lock gesetzt wurde (z.B. durch den HMI-Editor), so wird nach Ablauf der per MD10133 \$MN_START_LOCK_TIMEOUT konfigurierten Wartezeit die Bearbeitung mit Alarm 14007 angehalten.

10134	MM_NUM_MMC_UNITS	EXP, N01, N02	B3			
-	Anzahl gleichzeitig möglicher HMI-Kommunikationspartner	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	6	1	10	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl gleichzeitig möglicher HMI-Kommunikationspartner, mit denen die NCU Daten austauschen kann.

Der Wert hat Einfluss darauf, wieviele Kommunikationsaufträge die NCK verwalten kann. Je größer der Wert ist, desto mehr HMIs können gleichzeitig an die NCK angeschlossen werden, ohne dass es zu Problemen bei der Kommunikation kommt.

Entsprechend der Eingabe in das Maschinendatum wird für diese Funktion DRAM in der NCU bereitgestellt. Es sind die Eingaben für das Ändern von Speicherbereichen zu beachten. Die Einheit des MD10134 \$MN_MM_NUM_MMC_UNITS ist eine "Ressourcen-Einheit".

Ein Standard-HMI benötigt 2 Ressourcen-Einheiten. OEM-Varianten können mehr oder weniger Ressourcen brauchen.

- Wird der Wert kleiner eingestellt (als es aufgrund der Anzahl der angeschlossenen HMIs nötig wäre,), ist dies nicht zwangsläufig problematisch. Bei gleichzeitig mehreren kommunikationsintensiven Bedienhandlungen (z.B. Programm laden) können sporadisch Aktionen nicht funktionieren: Alarm 5000 wird angezeigt. Die Bedienhandlung muss dann wiederholt werden.
- Wird der Wert größer eingestellt, wird mehr dynamischer Speicher als nötig belegt. Wenn der Speicher für andere Zwecke benötigt wird, sollte der Wert entsprechend verringert werden.

Literatur: /FB/, S7, "Speicherkonfiguration"

10136	DISPLAY_MODE_POSITION	N01	-			
-	Anzeigemodus für Istposition im WKS	DWORD	RESET			
-						
-	-	0	0	1	7/1	M

Beschreibung:

Gibt an wie, die Position und der Restweg im WKS dargestellt werden.

0: Anzeige wie in SW-Stand 5 und älter

2.3 NC-Maschinendaten

1: Am Satzende ist die Istwertanzeige im Prinzip gleich dem programmierten Endpunkt, unabhängig davon, wo die Maschine tatsächlich steht (z.B. als Folge der Werkzeugradiuskorrektur). Der Restweg ist gleich dem tatsächlich zu verfahrenen Restweg. Daraus folgt, dass die angezeigte Istposition gleich der anzuzeigenden Endposition minus dem Restweg sein muss, unabhängig von der tatsächlichen Maschinenposition. Werden die Satzendpunkte durch Fasen, Radien, Konturzüge, Splines oder WAB gegenüber dem NC-Programm verändert, so spiegeln sich diese Veränderungen in der Anzeige so wider, als ob sie programmiert wären. Das gilt nicht für Veränderungen als Folge von Werkzeugradiuskorrektur oder Überschleifen.

10156	TASK_SLEEP_TIME	EXP	-			
-	Durchschnittliche Zeitabgabe pro Zyklus	DWORD	SOFORT			
NBUP						
-	-	0	0	10000	7/2	M

Beschreibung: Nur für Simulationssysteme relevant
 Die Einheit des Maschinendatums ist Mikrosekunden.
 Ein Bearbeitungsdurchlauf bezeichnet im Simulationsumfeld eine Abarbeitung der Tasks Server, IPO und PREP, die nicht unterbrochen werden
 Dieses Maschinendatum gibt nun die durchschnittliche Zeit an, welche an das Betriebssystem des Simulationshostsystems pro Bearbeitungsdurchlauf abgegeben wird. Da es typischerweise im Betriebssystem des Simulationshostsystems nicht möglich ist Zeiten im Mikrosekundenbereich abzugeben, werden die Zeiten über mehrere Zyklen aufgerechnet und dann die vom Betriebssystem per Default eingestellte Zeit (typischerweise zwischen 10 - 15 Millisekunden) abgegeben. Es werden also mehrere Zyklen ohne Verzögerung abgearbeitet und zu einen späteren Zeitpunkt entsprechend mehr erwartet, damit im Durchschnitt die im MD eingestellte Zeit abgegeben wird. Mit dem Wert 0 wird die Zeitabgabe deaktiviert.
 Z.B.: Stellt man für MD10156 \$MN_TASK_SLEEP_TIME den Wert 50 (Mikrosekunden) ein und die vom Betriebssystem vorgegebene minimale Abgabezeit beträgt 10 Millisekunden (= 10000 Mikrosekunden), dann wird alle 200 Zyklen (10000/50) um 10 Millisekunden verzögert.

10160	PREP_COM_TASK_CYCLE_RATIO	EXP, N01	ECO			
-	Faktor für HMI-Kommunikation	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	3	1	50	7/1	M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, mit welchem Teilungsverhältnis die Kommunikationstask in der nichtzyklischen Zeitebene aktiviert wird. Dadurch lässt sich der Zeitanteil der Präparation an der nichtzyklischen Zeitebene vergrößern, was zu kleineren Satzwechselzeiten führt. Die externe Kommunikation (Filetransfer) wird dadurch insbesondere bei Programmverarbeitung (blockweises Nachladen) verlangsamt.

10185	NCK_PCOS_TIME_RATIO	EXP, N01	-			
%	Rechenzeitanteil des NCK	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	90.0	90.0	95.0	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, welchen Anteil an der Rechenzeit in Prozent der NC-Kern im Gesamtsystem maximal bekommt. Die vom Anwender vorgegebene Aufteilung wird bestmöglich umgesetzt.
 Bei der Umsetzung der Vorgabe berücksichtigt das System Grenzwerte für die absoluten Rechenzeitanteile, die nicht unter- bzw. überschritten werden dürfen.
 Anpassungen werden ohne Generierung eines Alarms durchgeführt.

10190	TOOL_CHANGE_TIME		N01	BA		
s	Werkzeugwechselzeit für Simulation		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt fest, wieviel Zeit für einen Werkzeugwechsel veranschlagt wird (nur bei Simulation relevant).

Hinweis:

Die hier eingetragene Zeit ersetzt nur diejenigen Zeiten beim Werkzeugwechsel, die in der Simulation prinzipbedingt nicht anfallen, wie z.B. Wartezeiten auf PLC-Befehle wie M206. Etwaige Verfahrbefehle u.ä., die der Werkzeugwechselzyklus auch in der Simulation absetzt, fließen zusätzlich zum hier eingetragenen Wert in die Zeitschätzung ein.

Wenn der Wert des MD als Gesamtzeit des Werkzeugwechsels in die Zeitschätzung einfließen soll, so ist zu Beginn des Werkzeugwechselzyklus folgendes zu programmieren:

```
IF $MN_SIM_ENVIRONMENT B_AND 'B100' M206 ; vgl. MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
RET
ENDIF
```

10192	GEAR_CHANGE_WAIT_TIME		N01	S1		
s	Getriebestufenwechsel-Wartezeit		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	10.0	0.0	1.0e5	7/2	M

Beschreibung:

Äußere Ereignisse, die ein Reorganisieren auslösen, warten das Ende eines Getriebestufenwechsel ab. GEAR_CHANGE_WAIT_TIME bestimmt nun wie lange auf den Getriebestufenwechsel gewartet wird. Zeiteinheit in Sekunden.

Läuft diese Zeit ab, ohne dass der Getriebestufenwechsel beendet wurde, reagiert der NCK mit einem Alarm.

Folgende Ereignisse führen unter anderen zum Reorganisieren:

- Anwender-ASUP
- Modewechsel
- Restweglöschen
- Achstausch
- Anwender-Daten wirksam setzten

10200	INT_INCR_PER_MM		N01	G2, K3		
-	Rechenfeinheit für Linearpositionen		DOUBLE	POWER ON		
LINK						
-	-	1000.	1.0	1.0e9	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die Zahl der internen Inkremente pro Millimeter festgelegt.

Die Genauigkeit der Eingabe von Linear-Positionen wird auf Rechenfeinheit begrenzt, indem das Produkt des programmierten Wertes mit der Rechenfeinheit auf Ganzzahligkeit gerundet wird.

Um die ausgeführte Rundung leicht nachvollziehbar zu halten, ist es sinnvoll, für die Rechenfeinheit 10er-Potenzen zu verwenden.

10210	INT_INCR_PER_DEG		N01	G2, K3, R2		
-	Rechenfeinheit für Winkelpositionen		DOUBLE	POWER ON		
LINK						
-	-	1000.0	1.0	1.0e9	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die Zahl der internen Inkremente pro Grad festgelegt.

2.3 NC-Maschinendaten

Die Genauigkeit der Eingabe von Winkel-Positionen wird auf die Rechenfeinheit begrenzt, indem das Produkt des programmierten Wertes mit der Rechenfeinheit auf Ganzzahligkeit gerundet wird.

Um die ausgeführte Rundung leicht nachvollziehbar zu halten, ist es sinnvoll, für die Rechenfeinheit 10er-Potenzen zu verwenden.

10220	SCALING_USER_DEF_MASK			EXP, N01	G2	
-	Aktivierung der Normierungsfaktoren			UDWORD	POWER ON	
SCAL						
-	-	0x200	0	0x7FFF	7/2	M

Beschreibung:

Bitmaske für die Auswahl der Bezugsgröße für die Daten (z. B. Maschinen- und Settingdaten), die eine physikalische Einheit besitzen, werden je nach Grundsystem (metrisch/inch) in den untenstehenden, voreingestellten Einheiten interpretiert. Sollen für einzelne physikalische Einheiten andere Ein-/Ausgabe-Einheiten verwendet werden, so werden mit diesem Maschinendatum die zugehörigen Normierungsfaktoren (eingetragen in MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n]) aktiviert.

Die Programmierung von Geometrie- und Vorschub-Werten wird nicht beeinflusst.

Bit gesetzt:

Daten der zugeordneten physikalischen Größe (siehe Liste) werden auf die Einheit normiert, die durch das MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] festgelegt ist.

Bit nicht gesetzt:

Daten der zugeordneten physikalischen Größe werden auf die untenstehende voreingestellte Einheit normiert.

zugeordnete phys. Größe Voreingestellte Einheiten für:
 MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC

Bit-Nr.	1 = METRIC	0 = INCH
(Angabe als Hex-Wert)		
0 Linear Position	1 mm	1 inch
1 Winkel-Position	1 Grad	1 Grad
2 Linear-Geschwindigkeit	1 mm/min	1 inch/min
3 Winkel-Geschwindigkeit	1 Umdr./min	1 Umdr./min
4 Linear-Beschleunigung	1 m/s ²	1 inch/s ²
5 Winkel-Beschleunigung	1 Umdr./s ²	1 Umdr./s ²
6 Linear-Ruck	1 m/s ³	1 inch/s ³
7 Winkel-Ruck	1 Umdr./s ³	1 Umdr./s ³
8 Zeit	1 s	1 s
9 Lageregler-Kreisverstärkung	1/s	1/s
10 Umdrehungsvorschub	1 mm/Umdr.	1 inch/Umdr.
11 Kompensationswert Linear-Position	1 mm	1 Grad
12 Kompensationswert Winkel-Position	1 Grad	1 Grad
13 Schnittgeschwindigkeit	1 m/min	1 feet/min

Beispiel:

SCALING_USER_DEF_MASK =?H3?; (Bit-Nr. 0 und 1 als Hex-Wert)

Für Linear- und Winkel-Positionen wird der Normierungsfaktor aktiviert, der in den zugehörigen MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] angegeben ist.

Nach Änderung dieses Maschinendatums ist ein Hochlauf notwendig, da sonst zugehörige Maschinendaten, die physikalische Einheiten besitzen, falsch normiert werden.

Folgendes Vorgehen ist zu beachten:

- MD-Änderung durch Handeingabe
Hochlauf durchführen und danach zugehörige Maschinendaten, mit physikalischen Einheiten, eingeben.
- MD-Änderung erfolgt über Maschinendatendatei
Hochlauf durchführen und danach Maschinendatendatei noch einmal laden, damit die neuen physikalischen Einheiten berücksichtigt werden.

Bei Änderung des Maschinendatums wird der Alarm 4070 "Normierendes Maschinendatum geändert" gemeldet.

Anwendungsbeispiel: Ein-/Ausgabe von Lineargeschwindigkeiten soll in cm/min erfolgen:

SCALING_USER_DEF_MASK = 0x4 (Bit Nr. 2 als Hex-Wert)

SCALING_FACTORS_USER_DEF[2] = 0.1666666667 (10/60)

Korrespondiert mit ...

MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] (Normierungsfaktoren der physikalischen Größen)

10230	SCALING_FACTORS_USER_DEF			EXP, N01	G2	
-	Normierungsfaktoren der physikalischen Größen			DOUBLE	POWER ON	
	[0]	Linear-Position 1 mm				
	[1]	Winkel-Position 1 Grad				
	[2]	Linear-Geschwindigkeit 1 mm/s				
	[3]	Winkel-Geschwindigkeit 1 Grad/s				
	[4]	Linear-Beschleunigung 1 mm/s ²				
	[5]	Winkel-Beschleunigung 1 Grad/s ²				
	[6]	Linear-Ruck 1 mm/s ³				
	[7]	Winkel-Ruck 1 Grad/s ³				
	[8]	Zeit 1 s				
	[9]	Lageregler-Kreisverstärkung 1/s				
	[10]	Umdrehungsvorschub 1 mm/Grad				
	[11]	Kompensationswert Linear-Position 1 mm				
	[12]	Kompensationswert Winkel-Position 1 Grad				
	[13]	Schnittgeschwindigkeit 1 mm/s				
SCAL						
-	15	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist der Normierungsfaktor einer physikalischen Größe, deren Einheit von der voreingestellten Einheit abweicht, (gesetztes Bit im MD10220 \$MN_SCALING_USER_DEF_MASK) einzutragen. Der Faktor ist in Bezug auf die intern verwendete Einheit der jeweiligen physikalischen Größe anzugeben.

Die Zuordnung des Normierungsfaktors zur physikalischen Größe erfolgt über den Index [0...12]. Nach Änderung dieses Maschinendatums ist ein Hochlauf notwendig, da sonst zugehörige Maschinendaten, die physikalische Einheiten besitzen, falsch normiert werden.

Folgendes Vorgehen ist zu beachten:

- MD-Änderung durch Handeingabe:
Hochlauf durchführen und danach zugehörige Maschinendaten, mit physikalischen Einheiten, eingeben.
- MD-Änderung erfolgt über Maschinendatendatei:
Hochlauf durchführen und danach Maschinendatendatei noch einmal laden, damit die neuen physikalischen Einheiten berücksichtigt werden.

Bei Änderung des Maschinendatums wird der Alarm 4070 "Normierendes Maschinendatum geändert" gemeldet.

Anwendungsbeispiel(e):

2.3 NC-Maschinendaten

Ein-/Ausgabe von Winkelgeschwindigkeiten soll in Neugrad/min erfolgen: MD10220
 \$MN_SCALING_USER_DEF_MASK = 'H8'; (Bit-Nr. 3 als Hex-Wert) MD10230
 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[3] = 0.01851852; (400/360/60)
 [3]: Index für Winkelgeschwindigkeit.
 Korrespondiert mit:
 MD10220 \$MN_SCALING_USER_DEF_MASK (Aktivierung der Normierungsfaktoren)

10240	SCALING_SYSTEM_IS_METRIC		N01	G2, K3, A3, S1		
-	Grundsystem metrisch		BOOLEAN	POWER ON		
SCAL						
-	-	TRUE	FALSE	TRUE	7/2	M

Beschreibung:

Das MD legt das von der Steuerung verwendete Grundsystem für die Skalierung längenabhängiger physikalischer Größen bei der Daten-Ein-/Ausgabe fest.
 Intern werden alle entsprechenden Daten in den Grundeinheiten 1 mm, 1 Grad und 1 sec abgelegt.
 Beim Zugriff vom Interpreter (Teileprogramm und Download), von der Bedientafel (Variablen-Dienst) oder durch externe Kommunikation erfolgt die Normierung in folgenden Einheiten:
 MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC = 1: normiert in:
 mm, mm/min, m/s2, m/s3, mm/Umdr.
 MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC = 0: normiert in:
 inch, inch/min, inch/s2, inch/s3, inch/Umdr.
 Die Auswahl des Grundsystems legt auch die Interpretation des programmierten F-Wertes für Linearachsen fest:

	metrisch	inch
G94	mm/min	inch/min
G95	mm/Umdr.	inch/Umdr.

Nach Änderung dieses Maschinendatums ist ein Hochlauf notwendig, da sonst zugehörige Maschinendaten, die physikalische Einheiten besitzen, falsch normiert werden.
 Folgendes Vorgehen ist zu beachten:

- MD-Änderung durch Handeingabe:
 Hochlauf durchführen und danach zugehörige Maschinendaten, mit physikalischen Einheiten, eingeben.
- MD-Änderung erfolgt über Maschinendatendatei:
 Hochlauf durchführen und danach Maschinendatendatei noch einmal laden, damit die neuen physikalischen Einheiten berücksichtigt werden.
 Bei Änderung des Maschinendatums wird der Alarm 4070 "Normierendes Maschinendatum geändert" gemeldet.

Anwendungsbeispiel(e) :
 Inbetriebnahme im metrischem System und danach Umstellung auf Inch-System.
 Sonderfälle:

10260	CONVERT_SCALING_SYSTEM		EXP	-, G2, B3, K3, N3		
-	Grundsystem Umschaltung aktiv		BOOLEAN	POWER ON		
LINK						
-	-	FALSE	FALSE	TRUE	1/1	M

Beschreibung:

Legt die Handhabung von MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC fest.
 0: Inch/Metrisch Verhalten konform zu SW1-SW4
 1: Inch/Metrisch Verhalten ab SW5
 Inch/Metrisch Funktionalität SW5:
 1. Umschaltung der Maßsysteme mit HMI-Softkey

2. Neue G-Codes G700/G710
3. Datensicherung mit Maßsystemkennung INCH/METRIC
4. Automatische Datenumrechnungen beim Maßsystemwechsel
 - sämtliche Nullpunktverschiebungen
 - Kompensationsdaten (EEC, QEC)
 - Werkzeugkorrekturen
 - etc.

Die Änderung von MD10260 \$MN_CONVERT_SCALING_SYSTEM führt zum Alarm 4070!

Mit dem Alarm soll angezeigt werden, dass Daten, die über ein POWERON hinaus aktiv bleiben, keine automatische Umrechnung vom SW1-SW4 und SW5 Formaten unterzogen werden.

10270	POS_TAB_SCALING_SYSTEM			N01, N09	T1, N3, G2	
-	Maßsystem der Positionstabellen			BYTE	RESET	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Legt für folgende Maschinendaten

```
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
SD41500 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1
SD41501 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1
SD41502 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2
SD41503 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2
SD41504 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3
SD41505 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3
SD41506 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4
SD41507 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4
```

das Maßsystem der Positionsangaben fest.

0: metrisch

1: inch

Das Maschinendatum wird nur bei MD10260 \$MN_CONVERT_SCALING_SYSTEM = 1 ausgewertet.

Korrespondiert mit:

```
MD10260 $MN_CONVERT_SCALING_SYSTEM
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
SD41500 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1
SD41501 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1
SD41502 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2
SD41503 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2
SD41504 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3
SD41505 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3
SD41506 $SN_SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4
SD41507 $SN_SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4
```

10280	PROG_FUNCTION_MASK			EXP, N01	K1	
-	Bitmaske zur Parametrierung verschiedener Teilprogrammbefehle			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x1F	7/2	M

Beschreibung:

Bitmaske zur Parametrierung verschiedener Teilprogrammbefehle

2.3 NC-Maschinendaten

Bit Hexadez. Bedeutung bei gesetztem Bit
Wert

0: 0x1 Bearbeitung der Vergleichsbefehle ">" und "<" wie bei SINUMERIK 840D:
Teilprogrammdateien vom Typ REAL werden intern im IEEE-Format von 64 Bit dargestellt. Diese Darstellungsform bringt es mit sich, dass Dezimalzahlen ungenau abgebildet werden, wenn die 52-Bit breite Mantisse dieses Formats nicht ausreicht, um die Zahl in Zweier-Potenzen darzustellen. Um diesem Problem zu begegnen, wird bei allen Vergleichsbefehlen (==, <>, >=, <=, > und <) auf eine relative Gleichheit von 1E-12 geprüft.
Durch Setzen von Bit 0 wird dieses Verfahren für die Vergleiche auf größer (>) und kleiner (<) ausgeschaltet. (Kompatibilitätsstellung zu SINUMERIK 840D)

1: 0x2 Programmieren der Kanalnamen aus dem MD20000 \$MC_CHAN_NAME
Mit dem Setzen von Bit1 kann der im MD20000 \$MC_CHAN_NAME abgelegte Kanalname im Teileprogramm programmiert werden. So kann z. B. bei den Programmkoordinierungsbefehlen (START(), INIT(), WAIT() etc.) statt eines numerischen Wertes für die Kanalnummer auch der Kanalname programmiert werden.

2: 0x4 reserviert

3: 0x8 unzulässige ASCII-Zeichen in Blanks wandeln
Mit dem Setzen von Bit3 wird das bisherige Verhalten bei der Interpretation eines Teileprogrammsatzes aktiviert. D. h. alle ungültigen ASCII-Zeichen in einem Teileprogrammsatz werden intern als Blank behandelt.

4: 0x10 Die Wartezeit G4 F<Wartezeit> wird gerundet als Vielfaches eines Ipo-Taktes ausgeführt.
Damit dauert ein G4 F0.001 auch nur einen Takt, bei einem Ipo-Takt von 1 msec.

10284	DISPLAY_FUNCTION_MASK			EXP, N01	-	
-	Verhalten verschiedener Anzeige-Variablen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske zur Parametrierung verschiedener Anzeige-Variablen:

BitNr. Hexadez. Bedeutung bei gesetztem Bit
Wert

Bit0: 0x1
Die BTSS-Variable lastBlockNoStr im Baustein SPARP und SPARPP wird versorgt.

Bit1: 0x2
Betrifft die BTSS-Variable cmdSpeed im Baustein SPARPP. Ist das Bit gesetzt, dann liefert die Variable die programmierte Drehzahl, auch wenn die Spindel steht oder sich diese in einer anderen Betriebsart (Positionierbetrieb, Achsbetrieb) befindet.

Bit2 0x4
Betrifft die BTSS-Variable cmdSpeed im Baustein SPARPP. (reserviert für konstante Schnittgeschwindigkeit)

Bit8: 0x100
Servo-Trace verwaltet intern größere Zahlenwerte. Überläufe im Datenformat werden vermieden. Bei großen Zahlenwerten kann es sein, dass die Genauigkeit reduziert ist.

10285	TASK_TIME_AVERAGE_CONFIG			EXP, N01	-	
-	Zeitspanne für die Tasklaufzeiten-Mittelwertsbildung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	1.0	0	86400	7/2	M

Beschreibung: Zeitspanne über die jeweils der Mittelwert der Tasklaufzeiten gebildet wird in Sekunden.
Bei dem Wert 0 wird der aktuelle Istwert als Mittelwert geliefert.
Dieser Mittelwert ist über die BTSS-Variable aveCycleTimeNet lesbar.

10290	CC_TDA_PARAM_UNIT	N09	G2
-	Physikalische Einheiten der Werkzeugdaten für Compilezyklen	DWORD	POWER ON
-			
-	64	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		9	2/2
			M

Beschreibung: Phys. Einheiten für die anwenderdefinierten WZ-spezifischen Daten:

0 ;Keine Einheit
1 ;Linear-Position [mm ; inch]
2 ;Winkel-Position [Grad ; Grad]
3 ;Linear-Geschw. [mm/min ; inch/min]
4 ;Winkel-Geschw. [U/min ; U/min]
5 ;Linear-Beschl. [m/s² ; inch/s²]
6 ;Winkel-Beschl. [U/s² ; U/s²]
7 ;Linear-Ruck [m/s³ ; inch/s³]
8 ;Winkel-Ruck [U/s³ ; U/s³]
9 ;Umdrehungsvorschub [mm/Umdr; inch/Umdr]

Verfügbar nur, wenn Bit 2 (0x4) in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt ist.

10291	CCS_TDA_PARAM_UNIT	N09	-
-	Physikalische Einheit der SIEMENS-OEM-Werkzeugdaten	DWORD	POWER ON
-			
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		9	2/2
			M

Beschreibung: Phys. Einheiten für die applikationsspezifischen WZ-spezifischen Daten:

0: Keine Einheit
1: Linear-Position [mm ; inch]
2: Winkel-Position [Grad ; Grad]
3: Linear-Geschw. [mm/min ; inch/min]
4: Winkel-Geschw. [U/min ; U/min]
5: Linear-Beschl. [m/s² ; inch/s²]
6: Winkel-Beschleunigung [U/s² ; U/s²]
7: Linear-Ruck [m/s³ ; inch/s³]
8: Winkel-Ruck [U/s³ ; U/s³]
9: Umdrehungsvorschub [mm/Umdr; inch/Umdr]

Verfügbar nur, wenn Bit 2 (0x4) in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt ist.
Korrespondiert mit:
MD18204 \$MN_MM_NUM_CCS_TDA_PARAM

10292	CC_TOA_PARAM_UNIT	N09	G2
-	Physikalische Einheiten der Schneidedaten für Compilezyklen	DWORD	POWER ON
-			
-	64	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		9	2/2
			M

Beschreibung: Phys. Einheiten für die anwenderdefinierten Schneidedaten:

0 ;Keine Einheit
1 ;Linear-Position [mm ; inch]
2 ;Winkel-Position [Grad ; Grad]
3 ;Linear-Geschw. [mm/min ; inch/min]
4 ;Winkel-Geschw. [U/min ; U/min]
5 ;Linear-Beschl. [m/s² ; inch/s²]
6 ;Winkel-Beschl. [U/s² ; U/s²]

2.3 NC-Maschinendaten

7 ;Linear-Ruck [m/s³ ; inch/s³]
 8 ;Winkel-Ruck [U/s³ ; U/s³]
 9 ;Umdrehungsvorschub [mm/Umdr; inch/Umdr]
 Verfügbar nur, wenn Bit 2 (0x4) in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt ist.

10293	CCS_TOA_PARAM_UNIT	N09	-
-	Physikalische Einheit der SIEMENS-OEM-Schneidendaten	DWORD	POWER ON
-			
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 9 2/2 M

Beschreibung: Phys. Einheiten für die applikationsspezifischen Schneidendaten:
 0 : Keine Einheit
 1 : Linear-Position [mm ; inch]
 2 : Winkel-Position [Grad ; Grad]
 3 : Linear-Geschwindigkeit [mm/min ; inch/min]
 4 : Winkel-Geschwindigkeit [U/min ; U/min]
 5 : Linear-Beschleunigung [m/s² ; inch/s²]
 6 : Winkel-Beschleunigung [U/s² ; U/s²]
 7 : Linear-Ruck [m/s³ ; inch/s³]
 8 : Winkel-Ruck [U/s³ ; U/s³]
 9 : Umdrehungsvorschub [mm/Umdr; inch/Umdr]
 Verfügbar nur, wenn Bit 2 (0x4) in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt ist.
 Korrespondiert mit:
 MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM

10300	FASTIO_ANA_NUM_INPUTS	N10	A4, TE1
-	Anzahl der aktiven analogen NC-Eingänge	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0 8 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Anzahl der an der Steuerung nutzbaren analogen NC-Eingänge festgelegt.
 Nur diese analogen NC-Eingänge können vom NC-Teileprogramm angesprochen bzw. NC-Funktionen zugeordnet werden.
 Falls mit dem Maschinendatum mehr analoge NC-Eingänge definiert wurden als hardwaremäßig an der Steuerung bestückt sind, wird für die hardwaremäßig nicht vorhandenen Eingänge steuerungsintern der binäre Analogwert gleich Null gesetzt. Der NCK-Wert kann von der PLC noch verändert werden.
 Hinweis:
 Für die Bearbeitung der digitalen und analogen NC-Peripherie wird CPU-Rechenzeit auf der Interpolationsebene benötigt. Um die Interpolationstaktzeit nicht unnötig zu belasten, sollte daher die Anzahl der aktiven NC-Peripherie entsprechend den Maschinenanforderungen gewählt werden.

10310	FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS	N10	A4
-	Anzahl der aktiven analogen NC-Ausgänge	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0 8 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Anzahl der an der Steuerung nutzbaren analogen NC-Ausgänge festgelegt.
 Nur diese analogen NC-Ausgänge können vom NC-Teileprogramm angesprochen bzw. NC-Funktionen zugeordnet werden.

Falls mit dem Maschinendatum mehr analoge NC-Ausgänge definiert wurden als hardwaremäßig an der Steuerung bestückt sind, erfolgt keine Alarmmeldung. Die vom Teileprogramm vorgegebenen Analogwerte können von der PLC gelesen werden.

Hinweis:

Für die Bearbeitung der digitalen und analogen NC-Peripherie wird CPU-Rechenzeit auf der Interpolationsebene benötigt. Um die Interpolationstaktzeit nicht unnötig zu belasten, sollte daher die Anzahl der aktiven NC-Peripherie entsprechend den Maschinenanforderungen gewählt werden.

10320	FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT			N10	A4	
-	Bewertungsfaktor für die analogen NC-Eingänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	8	10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000	1	10000000	7/2	M

Beschreibung:

Hiermit kann für jeden analogen NC-Eingang [n] ein Bewertungsfaktor festgelegt werden, mit dem eine Anpassung an die verschiedenen AD-Wandler (abhängig von der Peripherie-Baugruppe) möglich ist.

In dieses Maschinendatum ist der Wert einzutragen, der im Teileprogramm mit dem Befehl $x = \$A_INA[n]$ gelesen werden soll, wenn der zugehörige Analog-Eingang [n] maximal angesteuert wird, bzw. über die PLC-Nahtstelle für diesen Eingang der Wert +32767 vorgegeben wird.

Es wird der vom AD-Wandler oder von der PLC-Nahtstelle gelesene Wert mit dem Faktor $(FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT / 32767)$ multipliziert, bevor er im Teileprogramm mit der Systemvariable $\$A_INA[n]$ gelesen werden kann.

Anwendung des Bewertungsfaktors bei "analoge NC-Eingänge ohne Hardware": Bei einem Bewertungsfaktor = 32767 sind die Wertvorgaben von Teileprogramm und von PLC zahlenmäßig identisch (1:1-Kommunikation zwischen Teileprogramm und PLC). Dies ist vorteilhaft, wenn die analogen NC-Ein-/Ausgänge als reine PLC-Ein-/Ausgänge ohne Analog-Hardware verwendet werden.

Hinweis:

Die Komparatorschwellwerte SD41600 $\$SN_COMPAR_THRESHOLD_1$ bzw. SD41601 $\$SN_COMPAR_THRESHOLD_2$ werden entsprechend ihrer Zuordnung zu einem Analog-Eingang für den Vergleich ebenfalls auf MD10320 $\$MN_FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT$ normiert

Der CC-Zugriff auf Analogwerte wird von FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT nicht beeinflusst.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB148 - 163 (Setzwert von PLC der analogen NC-Eingänge)

10330	FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT			N10	A4	
-	Bewertungsfaktor für die analogen NC-Ausgänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	8	10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000, 10000	1	10000000	7/2	M

Beschreibung:

Hiermit kann für jeden analogen NC-Ausgang [n] ein Bewertungsfaktor festgelegt werden, mit dem eine Anpassung an die verschiedenen DA-Wandler (abhängig von der verwendeten Peripherie-Baugruppe) möglich ist.

[hw] = Index (0 bis 7) für Adressierung der externen analogen Ausgänge

In dieses Maschinendatum ist der Wert x einzutragen, der bei Programmierung von $\$A_OUTA[n] = x$ im Teileprogramm die maximale Aussteuerung des zugehörigen Analog-Ausgangs [n] bewirken bzw. in der PLC-Nahtstelle für diesen Ausgang den Wert +32767 erzeugen soll.

2.3 NC-Maschinendaten

Anwendung des Bewertungsfaktors bei "analoge NC-Ausgänge ohne Hardware": Bei einem Bewertungsfaktor = 32767 sind die Wertvorgaben von Teileprogramm und von PLC zahlenmäßig identisch (1:1-Kommunikation zwischen Teileprogramm und PLC). Dies ist vorteilhaft, wenn die analogen NC-Ausgänge als reine PLC-Ausgänge ohne Analog-Hardware verwendet werden.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB170 - 185 (Setzwert von PLC der analogen NC-Ausgänge)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB210 - 225 (Sollwert der analogen NC-Ausgänge)

10350	FASTIO_DIG_NUM_INPUTS			N10	A4, TE1	
-	Anzahl der aktiven digitalen NC-Eingangsbytes			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	5	7/2	M

Beschreibung:

Hiermit wird die Byteanzahl der an der Steuerung nutzbaren digitalen NC-Eingänge festgelegt.

Diese digitalen NC-Eingänge können direkt vom Teileprogramm gelesen werden. Desweiteren kann der an den HW-Eingängen anliegende Signalzustand von der PLC verändert werden.

Falls mit dem Maschinendatum mehr digitale NC-Eingänge definiert wurden als hardwaremäßig an der Steuerung bestückt sind, werden für die hardwaremäßig nicht vorhandenen Eingänge steuerungsintern der Signalzustand gleich 0 gelesen. Der NCK-Wert kann von der PLC noch verändert werden.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10 DBB0 (Sperrung der digitalen NC-Eingänge 1-8);

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10 DBB122,124,126,128 (Sperrung der externen digitalen Eingänge des NCK 9-40)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10 DBB1 (Setzen der digitalen NC-Eingänge von PLC 1-9);

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10 DBB123,125,127,129 (Werte von PLC für die externen digitalen Eingänge des NCK 9-40)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB60, DBB186 (Istwert der digitalen NC-Eingänge)

10360	FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS			N10	A4, TE8	
-	Anzahl der aktiven digitalen NC-Ausgangsbytes			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	5	7/2	M

Beschreibung:

Hiermit wird die Byteanzahl der an der Steuerung nutzbaren digitalen NC-Ausgänge festgelegt.

Diese digitalen NC-Ausgänge können direkt vom Teileprogramm gesetzt werden. Von der PLC können

- die digitalen Ausgänge mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB4, DBB130 (Sperrung der digitalen NC-Ausgänge) definiert auf "0" gesetzt werden.
- mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB5, DBB131 (Überschreibemaske der digitalen NC-Ausgänge) der NCK-Wert verändert werden.
- mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB7, DBB133 (Vorgabemaske der digitalen NC-Ausgänge) ein PLC-Wert vorgegeben werden.

Falls mit dem Maschinendatum mehr digitale NC-Ausgänge definiert wurden als hardwaremäßig an der Steuerung bestückt sind, erfolgt keine Alarmmeldung. Die vom Teileprogramm vorgegebenen Signalzustände können von der PLC gelesen werden.

Sonderfälle:

Die digitalen NC-Ausgänge 5 bis 8 können nur von der PLC bearbeitet werden (keine Hardware-Ausgänge).

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB4, DBB130 (Sperrung der digitalen NC-Ausgänge)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB5, DBB131 (Überschreibmaske der digitalen NC-Ausgänge)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB6, DBB132 (Setzwert von PLC der digitalen NC-Ausgänge)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB7, DBB133 (Vorgabemaske der digitalen NC-Ausgänge)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB64, DBB190 (Sollwert der digitalen NC-Ausgänge)

10361	FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT			N10	A4	
-	Kurzschluss digitaler Ein- und Ausgänge			UDWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Definierte Kurzschlüsse zwischen digitalen Ausgangs- und Eingangssignalen der schnellen NC-Peripherie werden realisiert, indem die von der schnellen NC-Peripherie bzw. der PLC-Nahtstelle eingelesenen Signale mit definierten Ausgangssignalen verknüpft werden.

Bei der Verknüpfung bleiben die Ausgangssignale stets unverändert, die intern zu berücksichtigenden Eingänge gehen aus den gelesenen Eingängen und der Verknüpfung hervor. Werden für ein Eingangsbit mehrere Ausgangsbits im überschreibenden Modus spezifiziert, bestimmt die letzte in der Liste definierte Zuordnung das Ergebnis.

Die Definition nicht vorhandener bzw. nicht aktivierter Ein-/Ausgänge wird ohne Alarm ignoriert.

Bit 0-7: Nummer des zu beschreibenden Eingangs-Bytes (1 - 5)

Bit 8-15: Bit-Nummer innerhalb des Eingangs-Bytes (1 - 8)

Verknüpfung:

Die Verknüpfungsart wird durch Addition einer Hexadezimalzahl zur Eingangsbitnummer gewählt:

00 Eingang wie Ausgang überschreiben

A0 Eingang ist gelesener Eingang UND verknüpft mit Zustand des angegebenen Ausganges

B0 Eingang ist gelesener Eingang ODER verknüpft mit Zustand des angegebenen Ausganges

Bit 16-23: Nummer des zu verwendenden Ausgangs-Bytes (1 - 5)

Bit 24-31: Bit-Nummer innerhalb des Ausgangs-Bytes (1 - 8)

Beispiel:

MD10361 \$MN_FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT[0] = 0x04010302

Eingang: 3. Bit des 2. Bytes

Ausgang: 4. Bit des 1. Bytes (= 4. Onboard-NCU-Ausgang)

Der Eingangszustand wird vom spezifizierten Ausgang überschrieben

MD10361 \$MN_FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT[1] = 0x0705A201

Eingang: 2. Bit des 1. Bytes (= 2. Onboard-NCU-Eingang)

Ausgang: 7. Bit des 5. Bytes

Der Eingangszustand wird mit dem spezifizierten Ausgang verUNDet

MD10361 \$MN_FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT[2] = 0x0103B502

Eingang: 5. Bit des 2. Bytes

Ausgang: 1. Bit des 3. Bytes

Der Eingangszustand wird mit dem spezifizierten Ausgang verODERT

Korrespondiert mit:

MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS,

MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Literatur: /FB/, A4, "Digitale und analoge NC-Peripherie"

2.3 NC-Maschinendaten

10362	HW_ASSIGN_ANA_FASTIN			N10	A4, TE1	
-	Hardware-Zuordnung der schnellen analogen NC-Eingänge			UDWORD	POWER ON	
-						
-	8	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M

Beschreibung:

Bei PROFIBUS/PROFINET:

1. + 2. Byte geben die logische Basisadresse des I/O Slots auf dem PROFIBUS/PROFINET an:

Wert 0000 bedeutet KEIN aktiver Slot

Werte 0001..0100 sind reserviert für das PLC-Prozessabbild (bei Eingangsslots kann vom NCK der Wert ohne Fehler mitgelesen werden, Ausgangsslots in diesem Bereich sind aber verboten und führen zu einem Alarm im Hochlauf)

1. Byte = LowByte der logischen Basisadresse
2. Byte = HighByte der logischen Basisadresse
3. Byte = 0 = ohne Bedeutung
4. Byte = 5 = Segment-Nr. für PROFIBUS/PROFINET

Die Erläuterungen zu den einzelnen Bytes ist in MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN beschrieben.

[hw] = Index (0 bis 7) für Adressierung der externen analogen Eingänge

Korrespondiert mit:

MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN

MD10368 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT

MD10364 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT

10364	HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT			N10	A4, TE3	
-	Hardware-Zuordnung der externen analogen NC-Ausgänge			UDWORD	POWER ON	
-						
-	8	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M

Beschreibung:

Bei PROFIBUS/PROFINET:

1. + 2. Byte geben die logische Basisadresse des I/O Slots auf dem PROFIBUS/PROFINET an:

Wert 0000 bedeutet KEIN aktiver Slot

Werte 0001..0100 sind reserviert für das PLC-Prozessabbild (bei Eingangsslots kann vom NCK der Wert ohne Fehler mitgelesen werden, Ausgangsslots in diesem Bereich sind aber verboten und führen zu einem Alarm im Hochlauf)

1. Byte = LowByte der logischen Basisadresse
2. Byte = HighByte der logischen Basisadresse
3. Byte = 0 = ohne Bedeutung
4. Byte = 5 = Segment-Nr. für PROFIBUS/PROFINET

Die Erläuterungen zu den einzelnen Bytes ist in MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN beschrieben.

Korrespondiert mit:

MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN

MD10368 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT

MD10362 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN

10366	HW_ASSIGN_DIG_FASTIN			N10	A4, TE1	
-	Hardware-Zuordnung der externen digitalen NC-Eingänge			UDWORD	POWER ON	
-						
-	10	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M

Beschreibung:

Bei PROFIBUS/PROFINET:

1. + 2. Byte geben die logische Basisadresse des I/O Slots auf dem PROFIBUS/PROFINET an:
Wert 0000 bedeutet KEIN aktiver Slot
Werte 0001..0100 sind reserviert für das PLC-Prozessabbild (bei Eingangsslots kann vom NCK der Wert ohne Fehler mitgelesen werden, Ausgangsslots in diesem Bereich sind aber verboten und führen zu einem Alarm im Hochlauf)

1. Byte = LowByte der logischen Basisadresse
2. Byte = HighByte der logischen Basisadresse
3. Byte = 0 = ohne Bedeutung
4. Byte = 5 = Segment-Nr. für PROFIBUS/PROFINET

Modul-Nr.: 1 ... MD_MAXNUM_SIMO611D_AXES:
Nr. des logischen Steckplatzes, in dem der Terminalblock mit den externen I/Os steckt.
1. + 2. Byte geben die logische Basisadresse des I/O Slots auf dem PROFIBUS an
1. Byte = LowByte
2. Byte = HighByte
Wert 0000 bedeutet KEIN aktiver Slot
Werte 0001..007F sind reserviert für die PLC (bei Eingangsslots kann vom NCK der Wert ohne Fehler mitgelesen werden, Ausgangsslots in diesem Bereich sind aber verboten und führen zu einem Alarm im Hochlauf)
Werte 0080..02FF sind gültige Werte
Werte > 02FF sind ungültig

Beispiel:
HW_ASSIGN_DIGITAL_FASTIN[3] = '05000302'
1.+2. Byte: 0302 (hex) = logische Basisadresse 770 (dezimal)
3. Byte: 00 = ohne Bedeutung
4. Byte: 05 = Kennung für PROFIBUS/PROFINET

Korrespondiert mit:
MD10368 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
MD10362 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
MD10364 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT

10368	HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT			N10	A4	
-	Hardware-Zuordnung der externen digitalen NC-Ausgänge			UDWORD	POWER ON	
-						
-	4	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01000000, 0x01...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M

Beschreibung:

Bei PROFIBUS/PROFINET:

2.3 NC-Maschinendaten

1. + 2. Byte geben die logische Basisadresse des I/O Slots auf dem PROFIBUS/PROFINET an:

Wert 0000 bedeutet KEIN aktiver Slot

Werte 0001..0100 sind reserviert für das PLC-Prozessabbild (bei Eingangsslots kann vom NCK der Wert ohne Fehler mitgelesen werden, Ausgangsslots in diesem Bereich sind aber verboten und führen zu einem Alarm im Hochlauf)

- 1. Byte = LowByte der logischen Basisadresse
- 2. Byte = HighByte der logischen Basisadresse
- 3. Byte = 0 = ohne Bedeutung
- 4. Byte = 5 = Segment-Nr. für PROFIBUS/PROFINET

Die Erläuterungen zu den einzelnen Bytes ist in MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN beschrieben.

[hw] = Index (0 bis 3) für Adressierung des externen digitalen Ausgangsbytes

Korrespondiert mit:

MD10366 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN

MD10362 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN

MD10364 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT

10385	PROFISAFE_MASTER_ADDRESS	N01, N10	FBSI			
-	PROFIsafe-Adresse Master-Baugruppe	UDWORD	POWER ON			
-						
-	3	0, 0, 0	0	0x0500FA7D	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der PROFIsafe-Adresse des F-Masters NCK/PLC. Dient der eindeutigen Zuordnung zwischen F-Master und F-Slave. Dieser Parameter muss entsprechend dem in S7-ES für die F-Slaves eingestellten Parameter "F_Quell_Adresse" eingetragen werden. Nur mit F-Slaves, die diese Adresse eingetragen haben, wird versucht eine Kommunikation aufzubauen.
 Format: 0s 00 aaaa
 s: Bussegment (5 = PLC-seitiger Peripherie-Anschluss)
 aaaa: hexadezimale PROFIsafe-Adresse des F-Masters

10386	PROFISAFE_IN_ADDRESS	N01, N10	FBSI			
-	PROFIsafe-Adresse Eingangs-Baugruppe	UDWORD	POWER ON			
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0502FFFF	7/2	M

Beschreibung: PROFIsafe-Ziel-Adresse einer Eingangs-Baugruppe
 Format: 0s 0x aaaa
 s: Bussegment (5 = PLC-seitiger Peripherie-Anschluss)
 x: Sub-Slot-Adresse
 Wertebereich: 0...2
 x = 0 adressiert die F-Nutzdatensignale 1...32
 x = 1 adressiert die F-Nutzdatensignale 33...64
 x = 2 adressiert die F-Nutzdatensignale 65...96
 aaaa: hexadezimale PROFIsafe-Adresse des F-Moduls

10387	PROFISAFE_OUT_ADDRESS	N01, N10	FBSI			
-	PROFIsafe-Adresse Ausgangs-Baugruppe	UDWORD	POWER ON			
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0502FFFF	7/2	M

Beschreibung: PROFIsafe-Ziel-Adresse einer Ausgangs-Baugruppe
 Format: 0s 0x aaaa

s: Bussegment (5 = PLC-seitiger Peripherie-Anschluss)
 x: Sub-Slot-Adresse
 Wertebereich: 0...2
 x = 0 adressiert die F-Nutzdatensignale 1...32
 x = 1 adressiert die F-Nutzdatensignale 33...64
 x = 2 adressiert die F-Nutzdatensignale 65...96
 aaaa: hexadezimale PROFIsafe-Adresse des F-Moduls

10388	PROFISAFE_IN_ASSIGN			N01, N10	FBSI	
-	Eingangszuordnung \$A_INSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Zuordnung zwischen ext. SPL-Schnittstelle \$A_INSE und PROFIsafe-Eingangs-Baugruppe
 Die Angabe des SPL-Bereichs erfolgt dezimal im Format aaa bbb
 mit aaa = Bereichsgrenze 1, SPL-Signal \$A_INSE[aaa]
 bbb = Bereichsgrenze 2, SPL-Signal \$A_INSE[bbb]
 Beispiel:
 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[0] = 001 004 oder alternativ 004 001:
 Die Systemvariablen \$A_INSE[1...4] werden mit dem Zustand der Eingangsklemmen der PROFIsafe-Baugruppe versorgt, die über das MD10386 \$MN_PROFISAFE_IN_ADDRESS[0] parametrisiert und per MD13300 \$MN_PROFISAFE_IN_FILTER[0] ausgewählt wurden.

10389	PROFISAFE_OUT_ASSIGN			N01, N10	FBSI	
-	Ausgangszuordnung \$A_OUTSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Zuordnung zwischen ext. SPL-Schnittstelle \$A_OUTSE und PROFIsafe-Ausgangs-Baugruppe
 Die Angabe des SPL-Bereichs erfolgt dezimal im Format aaa bbb
 mit aaa = Bereichsgrenze 1, SPL-Signal \$A_OUTSE[aaa]
 bbb = Bereichsgrenze 2, SPL-Signal \$A_OUTSE[bbb]
 Beispiel:
 PROFISAFE_OUT_ASSIGN[0] = 064 061 oder alternativ 061 064:
 Die in MD13301 \$MN_PROFISAFE_OUT_FILTER[0] ausgewählten Ausgangsklemmen der per MD10387 \$MN_PROFISAFE_OUT_ADDRESS[0] parametrisierten PROFIsafe-Baugruppe werden mit den Zuständen der Systemvariablen \$A_OUTSE[61...64] versorgt.

10393	SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS			N01, N04	-	
-	Logische Antriebsadressen SI			DWORD	POWER ON	
-						
-	31	6700, 6724, 6748, 6772, 6796, 6820, 6844, 6868...	258	16383	7/2	M

Beschreibung: Logische E/A-Adressen des SI-Telegramms der Antriebe am PROFIBUS.
 Eine Adresse wird einem Antrieb zugeordnet.

10394	PLCIO_NUM_BYTES_IN			N10	A4	
-	Anzahl direkt lesbarer Eingangsbytes der PLC-Peripherie			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der PLC-Peripherie Eingang-Bytes, die von der NC direkt gelesen werden können.

2.3 NC-Maschinendaten

Die Übertragung dieser Bytes erfolgt nicht über das PLC-Anwenderprogramm, sondern über einen Interrupt des PLC-Betriebssystems.

Die Zugriffsverzögerung ist kleiner als ca. 0.5ms.

Die Bytes können mit den Systemvariablen:

\$A_PBB_IN

\$A_PBW_IN

\$A_PBD_IN

\$A_PBR_IN

vom Teileprogramm und aus Synchronaktionen gelesen werden.

Achtung:

Die Maschinendaten MD10394 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN und MD10395 \$MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN müssen konsistent zur PLC-seitigen Projektierung sein.

Korrespondierend mit:

MD10395 \$MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN

10395	PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN	N10	A4			
-	Startadr. der direkt lesbaren Eingangsbytes der PLC-Peripherie	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	16383	7/2	M

Beschreibung: Ab dieser Adresse muss die PLC-Hardware-Projektierung eine Anzahl von MD10394 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN zur direkten Verwendung durch die NC konfigurieren. Die Übertragung dieser Bytes erfolgt nicht durch das PLC-Anwenderprogramm, sondern über einen Interrupt des PLC-Betriebssystems. Die Zugriffsverzögerung ist kleiner als ca. 0.5 ms. Die Bytes können mit den Systemvariablen:

\$A_PBB_IN,

\$A_PBW_IN,

\$A_PBD_IN,

\$A_PBR_IN

vom Teileprogramm und aus Synchronaktionen gelesen werden.

Achtung:

Die Maschinendaten MD10394 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN und MD10395 \$MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN müssen konsistent zur PLC-seitigen Projektierung sein.

Korrespondiert mit:

MD10394 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN

10396	PLCIO_NUM_BYTES_OUT	N10	A4			
-	Anzahl der direkt schreibbaren Ausgangsbytes der PLC-Peripherie	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	32	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der PLC-Peripherie Ausgang-Bytes, die von der NC direkt beschrieben werden können.

Die Übertragung dieser Bytes erfolgt nicht über das PLC-Anwenderprogramm, sondern über einen Interrupt des PLC-Betriebssystems.

Die Zugriffsverzögerung ist kleiner als ca. 0.5ms.

Die Bytes können NC-seitig über die Variablen:

\$A_PBB_OUT,

\$A_PBW_OUT,

\$A_PBD_OUT,

\$A_PBR_OUT

vom Teileprogramm und aus Synchronaktionen beschrieben werden.

Achtung:

Die Maschinendaten MD10396 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT und MD10397 \$MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT müssen konsistent zur PLC-seitigen Projektierung sein, sonst werden andere PLC-Ausgangssignale überschrieben.

10397	PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT			N10	A4	
-	Startadr. der direkt schreibb. Ausgangsbytes der PLC-Peripherie			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	16383	7/2	M

Beschreibung:

Ab dieser Adresse muss die PLC-Hardware-Projektierung eine Anzahl von MD10396 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT zur direkten Verwendung durch die NC konfigurieren.

Die Übertragung dieser Bytes erfolgt nicht durch das PLC-Anwenderprogramm, sondern direkt über einen Interrupt des PLC-Betriebssystems.

Die Zugriffsverzögerung ist kleiner als ca. 0.5ms.

Die Bytes können mit den Systemvariablen:

\$A_PBB_OUT,

\$A_PBW_OUT,

\$A_PBD_OUT,

\$A_PBR_OUT

vom Teileprogramm und aus Synchronaktionen geschrieben werden.

Achtung:

Die Maschinendaten MD10396 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT und MD10397 \$MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT müssen konsistent zur PLC-seitigen Projektierung sein.

Korrespondierend mit:

MD10396 \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT

10398	PLCIO_IN_UPDATE_TIME			N10	A4	
s	Updatezeit für PLCIO-Input-Zyklus			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	0	10000	7/2	M

Beschreibung:

Einstellung der Zeitdauer, in der die über \$A_PBx_IN Systemvariablen direkt lesbaren Daten der PLC-Peripherie aktualisiert werden.

Diese Zeitdauer wird intern auf das nächsthöhere Vielfache der durch den IPO-Takt vorgegebenen Zeit aufgerundet.

10399	PLCIO_TYPE_REPRESENTATION			N10	A4	
-	Little-/Big-Endian für PLCIO			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Little-/Big-Endian Formatdarstellung der \$A_PBx_OUT, \$A_PBx_IN Systemvariablen für direkt von NCK ansteuerbare PLC-Peripherie.

value = 0 ; Darstellung der Systemvariablen erfolgt im Little-Endian-Format

value = 1 ; Darstellung der Systemvariablen erfolgt im Big-Endian-Format

PLC-Peripherie muss im allgemeinen immer im Big-Endian-Format (value = 1) angesteuert werden. Aus Kompatibilitätsgründen ist die Defaulteinstellung jedoch das Little-Endian-Format (value = 0).

10400	CC_VDI_IN_DATA			EXP, N02	OEM	
-	Anzahl der Eingangsbytes für Compilezyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1024	7/1	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Der Compilezyklenanwender hat die Möglichkeit auf der PLC-Anwendernahtstelle Daten innerhalb eines Datenbausteins frei zu definieren. Dabei legt er als Anwender selbst die Größe seiner Nahtstelle von PLC an NCK fest. Dieses Maschinendatum beschreibt die Länge des Bereiches auf der VDI-Nahtstelle in Bytes, welche die NCK-Inputschnittstelle definiert. Dieses und das MD10410 \$MN_CC_VDI_OUT_DATA dürfen für SW 1 in Summe den Wert 400 nicht überschreiten.

10410	CC_VDI_OUT_DATA	EXP, N02	OEM			
-	Anzahl der Ausgangsbytes für Compilezyklen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1024	7/1	M

Beschreibung: Der Compilezyklenanwender hat die Möglichkeit auf der PLC-Anwendernahtstelle Daten innerhalb eines Datenbausteins frei zu definieren. Dabei legt er als Anwender selbst die Größe seiner Nahtstelle von NCK an PLC fest. Dieses Maschinendatum beschreibt die Länge des Bereiches auf der VDI-Nahtstelle in Bytes, welche die NCK-Outputschnittstelle definiert. Dieses und das MD10400 \$MN_CC_VDI_IN_DATA dürfen in Summe den Wert 400 nicht überschreiten.

10420	CC_ASSIGN_FASTOUT_MASK	EXP, N10	OEM			
-	Reservierung externer Ausgänge für Compilezyklen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Reservierung schneller HW-Ausgänge für CC-Anwendung
 Bit 0(LSB)-14: Maske der für CC-Anwendung reservierten digitalen Ausgabebytes
 Bit 16-30: Maske der für CC-Anwendung reservierten analogen Ausgänge
 Die hier reservierten HW-Ausgänge werden in die Überwachung auf Mehrfachbenutzung beim Systemhochlauf einbezogen. Es empfiehlt sich, alle von CC-Anwendungen benutzten HW-Ausgänge hier anzumelden.
 Bit 15: unterdrückt Hochlaufalarm 4275 (Mehrfach-Zuordnung digitaler Ausgang)
 Bit 31: unterdrückt Hochlaufalarm 4275 (Mehrfach-Zuordnung analoger Ausgang)

10430	CC_HW_DEBUG_MASK	EXP	OEM			
-	Hardware-Debugmaske für Compilezyklen	UDWORD	POWER ON			
NBUP, NDLD						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/1	M

Beschreibung: Einstellung spezieller Reaktionen peripherer HW-Anschaltungen für NCK-Debug
 Für sinnvolles Debuggen der NCK-Software muss u.U. die Reaktion peripherer Einheiten auf den Ausfall des NCK-Lebenszeichen unterdrückt werden, wenn die NCK-Software auf einen Breakpoint gelaufen ist.
 Bit 0(LSB)-3:
 Für sinnvolles Debuggen der NCK-Software muss u.U. die Reaktion peripherer Einheiten auf den Ausfall des NCK-Lebenszeichen unterdrückt werden, wenn die NCK-Software auf einen Breakpoint gelaufen ist.
 Bedeutung gesetzter Bits:
 Bit 0:
 Antriebsmodule ignorieren den Ausfall des NCK-Lebenszeichens
 Bit 1:
 Terminalblocks ignorieren den Ausfall des NCK-Lebenszeichens
 Bit 3:
 PLC ignoriert den Ausfall des NCK-Lebenszeichens
 Bit 4:

Aufzeichnung von internen bzw. externen Steuerungsbefehlen. Aufzeichnung der Steuerungsabläufe und deren Abspeicherung in einem File im passiven Filesystem. Mit Hilfe des Aufzeichnungsfiles kann man den genauen Ablauf zwischen den eintreffenden Hardwaresignalen der PLC-Schnittstelle und den internen Abläufen verfolgen.

Bit 5:

Servotrace: physikalische Adressen ohne Zugriffskontrolle erlauben

Bit10:

Test für Messfunktion. Wenn dieses Bit gesetzt ist, kann man mit den GUD Variablen CHAN INT MEA_TASK und CHAN INT MEA_COUNTER die Rücktransformation der Messwerte in die zyklische bzw. nicht zyklische Task verlegen.

Bit11:

Kein NOTAUS Alarm bei Ausfall des PLC-Lebenszeichen. Wird das PLC Lebenszeichen nicht innerhalb der in MD10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT definierten Zeit erhöht, so wird kein Alarm ausgegeben, sondern lediglich die Achsfreigaben weggenommen. (Anwendungsfall: Debuggen im PLC Anwenderprogramm)

Bit15:

Reserviert für Gantry Inbetriebnahme Hilfe.

10450	SW_CAM_ASSIGN_TAB	N09	N3			
-	Zuordnung von Softwaresnocken zu Maschinenachsen	BYTE	POWER ON			
-						
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	31	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann jedem der 16 möglichen Nockenpaare (bestehend aus je einem Minus- und Plusnocken) eine Maschinenachse zugeordnet werden.
 Bei Eintrag einer "0" wird der entsprechende Nocken nicht behandelt.
 Die Aktivierung der Nockensignalausgabe erfolgt über das axiale NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.0 (Nocken-Aktivierung).
 Der Index [n] des Maschinendatums adressiert das Nockenpaar:n = 0, 1, ... , 15 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 16
 Korrespondiert mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.0 (Nocken-Aktivierung)
 Beispiel:
 Das Nockenpaar 1 soll der Maschinenachse 3 und das Nockenpaar 3 der Maschinenachse 4 zugeordnet werden. Das Nockenpaar 2 soll keiner Achse zugeordnet werden.
 MD10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB[0]= 3
 MD10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB[1]= 0
 MD10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB[2]= 4

10460	SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME	N09	N3			
s	Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minus-Nocken 1-16	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	32	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In diesem Maschinendatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Minusnocken 1-16 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
 Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
 Positiver Wert: --> Vorhaltezeit
 Negativer Wert: --> Verzögerungszeit
 Dient zur Kompensation des konstanten Anteils der interner Verzögerungszeit zwischen Istwerterfassung und Signalausgabe.
 Der Index [n] des Maschinendatums adressiert das Nockenpaar:

2.3 NC-Maschinendaten

n = 0, 1, ... , 15 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 16

Das Maschinendatum wirkt additiv zu den SD41520 \$SN_SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1[n] und SD41522 \$SN_SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2[n].

Korrespondiert mit:

SD41520 \$SN_SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minusnocken 1 -8)

SD41522 \$SN_SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minusnocken 9 - 16)

10461	SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME			N09	N3	
s	Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plus-Nocken 1-16			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	32	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In diesem Maschinendatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Plusnocken 1-16 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden. Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.

Positiver Wert: --> Vorhaltezeit
 Negativer Wert: --> Verzögerungszeit

Dient zur Kompensation des konstanten Anteils der interner Verzögerungszeit zwischen Istwerterfassung und Signalausgabe.

Der Index [n] des Maschinendatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 0, 1, ... , 15 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 16

Das Maschinendatum wirkt additiv zu den SD41521 \$SN_SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1[n] und SD41523 \$SN_SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2[n].

Korrespondiert mit:
 SD41521 \$SN_SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plusnocken 1 -8)
 SD41523 \$SN_SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plusnocken 9 - 16)

10470	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1			N09	N3	
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 1-8 an NC-Peripherie			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NC-Peripherie ausgegeben werden.

Mit diesem Maschinendatum erfolgt für die Nockenpaare 1 -8 die Hardwarezuordnung der Minus- und Plus-Nockensignale zu den verwendeten digitalen Ausgangsbytes der NC-Peripherie.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Ausgangssignale invertiert werden.

Das MD hat folgende Codierung:

Bit 0-7: Nr. des 1. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
 Bit 8-15: Nr. des 2. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
 Bit 16-23: Invertiermaske für das Beschreiben des 1. verwendeten HW-Bytes
 Bit 24-31: Invertiermaske für das Beschreiben des 2. verwendeten HW-Bytes

Bit=0: nicht invertieren
 Bit=1: invertieren

Sind beide HW-Bytes angegeben, so enthält das 1. Byte die Minus- und das 2. Byte die Plus-Nockensignale.

Wird das 2. Byte nicht spezifiziert (= "0"), so erfolgt die Ausgabe der 8 Nocken als UND-Verknüpfung der Minus- und Plusnockensignale unter Verwendung der 1. Invertiermaske über das 1. HW-Byte.

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Linearachsen und bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken < 180 Grad":

- "1" zwischen Minus- und Plusnocken
- "0" außerhalb dieses Bereiches

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken >= 180 Grad":

- "0" zwischen Minus- und Plusnocken
- "1" außerhalb dieses Bereiches

Als Byteadresse für die digitalen Ausgänge ist anzugeben:

- 1: für das On-Board-Byte
- 2 - 5: für externe Bytes

10471	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2			N09	N3	
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 9-16 an NC-Peripherie			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NC-Peripherie ausgegeben werden.

Mit diesem Maschinendatum erfolgt für die Nockenpaare 9 - 16 die Hardwarezuordnung der Minus- und Plus-Nockensignale zu den verwendeten digitalen Ausgangsbytes der NC-Peripherie.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Ausgangssignale invertiert werden.

Das MD hat folgende Codierung:

- Bit 0-7: Nr. des 1. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
- Bit 8-15: Nr. des 2. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
- Bit 16-23: Invertiermaske für das Beschreiben des 1. verwendeten HW-Bytes
- Bit 24-31: Invertiermaske für das Beschreiben des 2. verwendeten HW-Bytes
 - Bit=0: nicht invertieren
 - Bit=1: invertieren

Sind beide HW-Bytes angegeben, so enthält das 1. Byte die Minus- und das 2. Byte die Plus-Nockensignale.

Wird das 2. Byte nicht spezifiziert (= "0"), so erfolgt die Ausgabe der 8 Nocken als UND-Verknüpfung der Minus- und Plusnockensignale unter Verwendung der 1. Invertiermaske über das 1. HW-Byte.

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Linearachsen und bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken < 180 Grad":

- "1" zwischen Minus- und Plusnocken
- "0" außerhalb dieses Bereiches

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken >= 180 Grad":

- "0" zwischen Minus- und Plusnocken
- "1" außerhalb dieses Bereiches

Als Byteadresse für die digitalen Ausgänge ist anzugeben:

- 1: für das On-Board-Byte
- 2 - 5: für externe Bytes

2.3 NC-Maschinendaten

10472	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_3	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 17-24 an NC-Peripherie	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0x7FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung:

Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NC-Peripherie ausgegeben werden.

Mit diesem Maschinendatum erfolgt für die Nockenpaare 17 - 24 die Hardwarezuordnung der Minus- und Plus-Nockensignale zu den verwendeten digitalen Ausgangsbytes der NC-Peripherie.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Ausgangssignale invertiert werden.

Das MD hat folgende Codierung:

- Bit 0-7: Nr. des 1. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
- Bit 8-15: Nr. des 2. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
- Bit 16-23: Invertiermaske für das Beschreiben des 1. verwendeten HW-Bytes
- Bit 24-31: Invertiermaske für das Beschreiben des 2. verwendeten HW-Bytes
 - Bit=0: nicht invertieren
 - Bit=1: invertieren

Sind beide HW-Bytes angegeben, so enthält das 1. Byte die Minus- und das 2. Byte die Plus-Nockensignale.

Wird das 2. Byte nicht spezifiziert (= "0"), so erfolgt die Ausgabe der 8 Nocken als UND-Verknüpfung der Minus- und Plusnockensignale unter Verwendung der 1. Invertiermaske über das 1. HW-Byte.

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Linearachsen und bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken < 180 Grad":

- "1" zwischen Minus- und Plusnocken
- "0" außerhalb dieses Bereiches

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken >= 180 Grad":

- "0" zwischen Minus- und Plusnocken
- "1" außerhalb dieses Bereiches

Als Byteadresse für die digitalen Ausgänge ist anzugeben:

- 1: für das On-Board-Byte
- 2 - 5: für externe Bytes

10473	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_4	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 25-32 an NC-Peripherie	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0x7FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung:

Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NC-Peripherie ausgegeben werden.

Mit diesem Maschinendatum erfolgt für die Nockenpaare 25 - 32 die Hardwarezuordnung der Minus- und Plus-Nockensignale zu den verwendeten digitalen Ausgangsbytes der NC-Peripherie.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Ausgangssignale invertiert werden.

Das MD hat folgende Codierung:

- Bit 0-7: Nr. des 1. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen
- Bit 8-15: Nr. des 2. verwendeten HW-Bytes mit digitalen Ausgängen

Bit 16-23: Invertiermaske für das Beschreiben des 1. verwendeten HW-Bytes

Bit 24-31: Invertiermaske für das Beschreiben des 2. verwendeten HW-Bytes

Bit=0: nicht invertieren

Bit=1: invertieren

Sind beide HW-Bytes angegeben, so enthält das 1. Byte die Minus- und das 2. Byte die Plus-Nockensignale.

Wird das 2. Byte nicht spezifiziert (= "0"), so erfolgt die Ausgabe der 8 Nocken als UND-Verknüpfung der Minus- und Plusnockensignale unter Verwendung der 1. Invertiermaske über das 1. HW-Byte.

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Linearachsen und bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken < 180 Grad":

"1" zwischen Minus- und Plusnocken

"0" außerhalb dieses Bereiches

Der Status des nicht invertierten Ausgangssignals ist bei Rundachsen mit "Plusnocken - Minusnocken >= 180 Grad":

"0" zwischen Minus- und Plusnocken

"1" außerhalb dieses Bereiches

Als Byteadresse für die digitalen Ausgänge ist anzugeben:

1: für das On-Board-Byte

2 - 5: für externe Bytes

10480	SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK			N09	N3	
-	Maske für die Ausgabe von Nockensign. über Timer-Interr. auf NCU			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum kann für 4 Nockenpaare eine timergesteuerte Ausgabe auf den 4 On-Board-Ausgängen der NC-Peripherie angewählt werden.

Dabei werden die Minus- und Plus-Signale eines Nockenpaares "EXKLUSIV-ODER"-verknüpft als ein Signal ausgegeben.

Bedeutung für gesetztes Bit:

Zugehöriger Nocken (Minus- und Plus-Nockensignal "EXKLUSIV-ODER"-verknüpft) wird über Timer-Interrupt auf einem der 4 On-Board-Ausgänge der NCU ausgegeben.

Die On-Board-Ausgänge werden in der Reihenfolge der aufsteigenden Maschinenachsnnummern (mit zugeordneten Nockenpaaren) belegt.

Beispiel:

Maschinenachse 3 = Nockenpaar 1 --> On-Board-Ausgang 3

Maschinenachse 1 = Nockenpaar 2 --> On-Board-Ausgang 1

Maschinenachse 7 = Nockenpaar 3 --> On-Board-Ausgang 4

Maschinenachse 2 = Nockenpaar 4 --> On-Board-Ausgang 2

Sind für eine Maschinenachse mehrere Nockenpaare gesetzt, so erfolgt die Zuordnung für diese Achse in aufsteigender Reihenfolge der Nockenpaare.

Beispiel:

Maschinenachse 3 = Nockenpaar 1 --> On-Board-Ausgang 2

Maschinenachse 3 = Nockenpaar 2 --> On-Board-Ausgang 3

Maschinenachse 7 = Nockenpaar 3 --> On-Board-Ausgang 4

Maschinenachse 2 = Nockenpaar 4 --> On-Board-Ausgang 1

Diese Funktion arbeitet unabhängig von der in MD10470 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1 bzw. MD10471 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2 getroffenen Zuordnung.

Hinweis:

Das On-Board-Byte darf nicht mehrfach verwendet werden.

2.3 NC-Maschinendaten

Steht für die in dem MD angegebenen Nockenpaare mehr als ein Signalwechsel im IPO-Takt an, so bestimmt das Nockenpaar mit der niedrigsten Nummer den Ausgabezeitpunkt. Die anderen Signalwechsel erfolgen zum selben Zeitpunkt.

10485	SW_CAM_MODE			N09	N3	
-	Verhalten der SW-Nocken			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Bedeutung der einzelnen Bits:

Bit 0(LSB) = 0:

Steht für die im MD10480 \$MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK angegebenen Nocken mehr als 1 Signalwechsel im IPO-Takt an, so bestimmt der Nocken mit der niedrigsten Nummer den Ausgabezeitpunkt. Die anderen Signalwechsel erfolgen zum selben Zeitpunkt. D.h. pro IPO-Takt erfolgt max. eine interruptgesteuert Ausgabe.

Bit 0(LSB) = 1:

Jede im MD10480 \$MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK angegebene Nocke wird zeitgenau im IPO-Takt ausgegeben. Es gibt keine Ausgabeprioritäten der Nocken. Pro Ipo-Takt können max. 8 interruptgesteuerte Ausgaben erfolgen.

Bit 1 = 0:

Invertierung des Signalverhaltes vom Plusnocken bei Plusnocken - Minusnocken >= 180 grad .

Bit 1 = 1:

Keine Invertierung des Signalverhaltens vom Plusnocken bei Plusnocken - Minusnocken >= 180 grad.

Signalverhalten On-Board Ausgang:

Überfahren von:

Minus-Nocken Plus-Nocken

Verfahrrichtung:

positiv 0->1 1->0

negativ 1->0 0->1

Bit 2 = 0:

kein Weg-Zeit-Nocken

Bit 2 = 1:

Weg-Zeit-Nocken für Nocken mit Minusposition = Plusposition. Die applizierte Vorhalte/Verzögerungszeit verläuft unabhängig von:

- der Achsgeschwindigkeit
- der Achsposition
- einer Verfahrungsrichtungsumkehr

Die Nockenaktivierung erfolgt nur beim Überfahren der Nockenposition. Eine applizierte Vorhalte/Verzögerungszeit für den Minus-Nocken ist wirksam und führt zur Verschiebung der gesamten Nocke.

Bit 3 = 0:

Kein Justagesignal beim bereichsgenauen Messen.

Bit 3 = 1:

Ausgabe eines Justagesignals für bereichsgenaueres Messen (nur FM). Es wird fest der On-Board Ausgang 8 verwendet.

On-Board Ausgang 8 = 1: Messen möglich (Scharfbereich aktiv)

On-Board Ausgang 8 = 0: Messen nicht möglich

Bit 4 = 0:

und folgende frei

10490	SW_CAM_COMP_NCK_JITTER	N09	-
s	Nocken-Jitter-Kompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0	0.0
		0.0001	7/2
			M

Beschreibung:

Der Kompensationswert reduziert systembedingte Zeitungenauigkeiten bei der Ausgabe der hochgenauen Nockensignale. Die eingestellte Zeit belastet die zyklische Zeitebene der Steuerung und sollte deshalb so niedrig wie nötig gewählt werden. Zur Einstellung empfiehlt es sich, ein Nockensignal auf einen Messeingang der Steuerung zurückzuführen und den Kompensationswert so lange zu erhöhen, bis die Streuung der gemessenen Positionen nicht weiter verringert werden kann.

Wirkt z.Z. nur bei MD10485 \$MN_SW_CAM_MODE Bit0 = 0

10500	DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN	N10	A4
-	Logische Slotadresse der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		16383	7/2
			M

Beschreibung:

Logische Slotadresse der von NCK nutzbaren PROFIBUS/PROFINET-Peripherie.

10501	DPIO_RANGE_LENGTH_IN	N10	A4
-	Länge des PROFIBUS/PROFINET-Peripherie-Bereichs	DWORD	POWER ON
-			
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		128	7/2
			M

Beschreibung:

Länge des vom NCK durchgängig zugreifbaren PROFIBUS/PROFINET-Peripherie Bereiches in Byte. Dieser Bereich muss in STEP 7, HW-Konfig festgelegt werden.

0: Es wird nur der erste Datenslot benutzt.

x: Länge des durchgängig PROFIBUS/PROFINET-Peripherie Bereiches in Byte

Hinweis: Bei PROFINET können mehrere Slots nicht zu einem Bereich zusammengefasst werden.

10502	DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_IN	N10	A4
-	Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	UDWORD	POWER ON
-			
-	32	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0
		0xFFFFFFFF	7/2
			M

Beschreibung:

Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie

Bit 0: Little-/Big-Endian Formatdarstellung der Systemvariablen \$A_DPx_IN[n,m]

0: Little-Endian Format

1: Big-Endian Format

Bit 1: (reserviert)

Bit 2: Lesen von Eingangsdaten

0: Lesen über Systemvariable und CC-Binding möglich. (erhöhter Performancebedarf)

1: Lesen nur für CC-Binding möglich. (geringerer Performancebedarf)

Bit 3: Slot-Lebenszeichen-Alarme

0: Slot-Lebenszeichen-Alarme werden ausgegeben.

1: Slot-Lebenszeichen-Alarme werden unterdrückt.

Bit 4...7: (reserviert für Erweiterungen)

Bit 8...31: reserviert für die Zuordnung zu Compile-Zyklen-Funktionen (siehe Dokumentation der CC-Funktion)

2.3 NC-Maschinendaten

10510	DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT	N10	A4
-	Logische Slotadresse der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		16383	7/2
			M

Beschreibung: Logische Slotadresse der von NCK nutzbaren PROFIBUS/PROFINET-Peripherie.
Hinweis: Die Logische Slotadresse muss ausserhalb des PLC-Prozessabbildes liegen.

10511	DPIO_RANGE_LENGTH_OUT	N10	A4
-	Länge des PROFIBUS-Peripherie-Bereichs	DWORD	POWER ON
-			
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		128	7/2
			M

Beschreibung: Länge des vom NCK durchgängig zugreifbaren PROFIBUS-Peripherie Bereiches in Byte. Dieser Bereich muss in STEP 7, HW-Konfig festgelegt werden.
0: Es wird nur der erste Datenslot benutzt.
x: Länge des durchgängig PROFIBUS-Peripherie Bereiches in Byte
Hinweis: Bei PROFINET können mehrere Slots nicht zu einem Bereich zusammengefasst werden.

10512	DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_OUT	N10	A4
-	Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	UDWORD	POWER ON
-			
-	32	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0
		0xFFFFFFFF	7/2
			M

Beschreibung: Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie
 Bit 0: Little-/Big-Endian Formatdarstellung der Systemvariablen \$A_DPx_OUT[n,m]
 0: Little-Endian Format
 1: Big-Endian Format
 Bit 1: Schreiben von Ausgangsdaten
 0: Schreiben nur über Systemvariable
 1: Schreiben nur über CC-Binding
 Bit 2: (reserviert)
 Bit 3: Slot-Lebenszeichen-Alarme
 0: Slot-Lebenszeichen-Alarme werden ausgegeben.
 1: Slot-Lebenszeichen-Alarme werden unterdrückt.
 Bit 4...7: (reserviert für Erweiterungen)
 Bit 8...31: reserviert für die Zuordnung zu Compile-Zyklen-Funktionen (siehe Dokumentation der CC-Funktion)

10520	PLCINTERN_LOGIC_ADDRESS_IN	N10	-
-	Log. Basisadresse für HW-PLC-Zugriff auf Inputslots am internen PROFIBUS	DWORD	POWER ON
-			
-	64	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		16383	7/2
			M

Beschreibung: Logische Basisadresse der durch die HW-PLC nutzbaren PROFIBUS-Peripherie am internen PROFIBUS. Nur bei HW-PLC relevant.

10525	PLCINTERN_LOGIC_ADDRESS_OUT			N10	-	
-	Log. Basisadresse für HW-PLC-Zugriff auf Outputslots am internen PROFIBUS			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	16383	7/2	M

Beschreibung: Logische Basisadresse der durch die HW-PLC nutzbaren PROFIBUS-Peripherie am internen PROFIBUS. Nur bei HW-PLC relevant.

10530	COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1			N10	A4	
-	Hardware-Zuordnung der Analogeingänge für Komparatorbyte 1			BYTE	POWER ON	
-						
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Hiermit werden die Analogeingänge 1 bis 8 einer Bit-Nummer des Komparatorbytes 1 zugeordnet. Dieses Eingangsbit des Komparators wird auf "1" gesetzt, wenn beim Vergleich des anliegenden Analogwertes mit dem zugehörigen Schwellwert (SD41600 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_1) die mit dem (MD10540 \$MN_COMPAR_TYPE_1) parametrisierte Bedingung erfüllt.

Dabei kann ein Analogeingang mehreren Komparator-Eingangsbits zugeordnet werden.

Allgemein gilt für Komparatorbyte 1:

COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1 [b] = n

mit Index: b = Nummer des Komparator-Eingangsbits (0 bis 7)

 n = Nummer des Analogeingangs (1 bis 8)

Beispiel:

```
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[0] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[1] = 2
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[2] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[3] = 3
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[4] = 3
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[5] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[6] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[7] = 1
```

Analogeingang 1 wirkt auf Eingangsbit 0, 2, 5, 6 und 7 des Komparatorbytes 1

Analogeingang 2 wirkt auf Eingangsbit 1 des Komparatorbytes 1

Analogeingang 3 wirkt auf Eingangsbit 3 und 4 des Komparatorbytes 1

Korrespondiert mit:

MD10540 \$MN_COMPAR_TYPE_1

MD10541 \$MN_COMPAR_TYPE_2

10531	COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2			N10	A4	
-	Hardware-Zuordnung der Analogeingänge für Komparatorbyte 2			BYTE	POWER ON	
-						
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Hiermit werden die Analogeingänge 1 bis 8 einer Bit-Nummer des Komparatorbytes 2 zugeordnet. Dieses Eingangsbit des Komparators wird auf "1" gesetzt, wenn beim Vergleich des anliegenden Analogwertes mit dem zugehörigen Schwellwert (SD41601 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_2) die mit dem (MD10541 \$MN_COMPAR_TYPE_2) parametrisierte Bedingung erfüllt.

Dabei kann ein Analogeingang mehreren Komparator-Eingangsbits zugeordnet werden.

Allgemein gilt für Komparatorbyte 2:

COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2 [b] = n

2.3 NC-Maschinendaten

mit Index: b = Nummer des Komparator-Eingangsbits (0 bis 7)
 n = Nummer des Analogeingangs (1 bis 8)

Beispiel:

```

COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[0] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[1] = 2
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[2] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[3] = 3
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[4] = 3
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[5] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[6] = 1
COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2[7] = 1
    
```

Analogeingang 1 wirkt auf Eingangsbit 0, 2, 5, 6 und 7 des Komparatorbytes 2

Analogeingang 2 wirkt auf Eingangsbit 1 des Komparatorbytes 2

Analogeingang 3 wirkt auf Eingangsbit 3 und 4 des Komparatorbytes 2

Korrespondiert mit:

```

MD10540 $MN_COMPAR_TYPE_1
MD10541 $MN_COMPAR_TYPE_2
    
```

10540	COMPAR_TYPE_1		N10	A4	
-	Parametrierung für Komparatorbyte 1		UDWORD	POWER ON	
-					
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung:

Mit diesem MD können für die einzelnen Ausgangsbits (0 bis 7) des Komparatorbytes 1 folgende Einstellungen gesetzt werden:

- Bit 0 bis 7: Vergleichstyp-Maske (für Komparator-Ausgangsbit 0 bis 7)
 - Bit = 1: Ausgangsbit = 1, wenn Analogwert >= Schwellwert
 - Bit = 0: Ausgangsbit = 1, wenn Analogwert < Schwellwert
 (Schwellwertvorgabe mit SD41600 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_1)
- Bit 8 bis 15: nicht belegt (ist definiert auf 0 zu setzen)
- Bit 16 bis 23: Zuweisung eines HW-Ausgangsbytes für die Ausgabe der Komparatorzustände (Angabe der Byteadresse)
 - Byte = 0: keine Ausgabe über digitale NC-Ausgänge
 - Byte = 1: Ausgabe über digitale Onboard-NC-Ausgänge (1 bis 4)
 - Byte = 2: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 9 bis 16
 - Byte = 3: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 17 bis 24
 - Byte = 4: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 25 bis 32
 - Byte = 5: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 33 bis 40
- Bit 24 bis 31: Invertiermaske für die Ausgabe der Komparatorzustände (Bit 0 bis 7)
 - Bit = 0: Ausgangsbit wird nicht invertiert
 - Bit = 1: Ausgangsbit wird invertiert

Korrespondiert mit:

```

MD10530 $MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
MD10531 $MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
SD41600 $SN_COMPAR_THRESHOLD_1
SD41601 $SN_COMPAR_THRESHOLD_2
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
    
```

10541	COMPAR_TYPE_2	N10	A4			
-	Parametrierung für Komparatorbyte 2	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD können für die einzelnen Ausgangsbits (0 bis 7) des Komparatorbytes 2 folgende Einstellungen gesetzt werden:

- Bit 0 bis 7: Vergleichstyp-Maske (für Komparator-Ausgangsbit 0 bis 7)
 - Bit = 1: Ausgangsbit = 1, wenn Analogwert \geq Schwellwert
 - Bit = 0: Ausgangsbit = 1, wenn Analogwert $<$ Schwellwert
(Schwellwertvorgabe mit SD41601 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_2)
- Bit 8 bis 15: nicht belegt (ist definiert auf 0 zu setzen)
- Bit 16 bis 23: Zuweisung eines HW-Ausgangsbytes für die Ausgabe der Komparatorzustände (Angabe der Byteadresse)
- Byte = 0: keine Ausgabe über digitale NC-Ausgänge
- Byte = 1: Ausgabe über digitale Onboard-NC-Ausgänge (1 bis 4)
- Byte = 2: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 9 bis 16
- Byte = 3: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 17 bis 24
- Byte = 4: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 25 bis 32
- Byte = 5: Ausgabe über externe digitale NC-Ausgänge 33 bis 40
- Bit 24 bis 31: Invertiermaske für die Ausgabe der Komparatorzustände (Bit 0 bis 7)
 - Bit = 0: Ausgangsbit wird nicht invertiert
 - Bit = 1: Ausgangsbit wird invertiert

Korrespondiert mit:

MD10530 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
 MD10531 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
 SD41600 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_1
 SD41601 \$SN_COMPAR_THRESHOLD_2
 MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS

10600	FRAME_ANGLE_INPUT_MODE	EXP, N01, N09	K2			
-	Drehreihenfolge in FRAME	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	2	7/2	M

Beschreibung:

Durch FRAME_ANGLE_INPUT_MODE wird eingestellt, wie die Drehungen (ROT und AROT) um die drei Geometrieachsen festgelegt sind, wenn mehr als eine Drehung in einem Satz programmiert ist. Dabei ist es unerheblich, in welcher Reihenfolge diese Drehungen innerhalb des Satzes programmiert sind.

Eingestellt werden kann eine Verrechnung der Drehungen nach:

- Eulerwinkel mit FRAME_ANGLE_INPUT_MODE = 2
 Die Verrechnung der Drehung nach Eulerwinkel erfolgt in folgender Reihenfolge:
 1. Drehung um Z
 2. Drehung um X
 3. Drehung um Z
- RPY mit FRAME_ANGLE_INPUT_MODE = 1
 Die Verrechnung der Drehung nach RPY erfolgt in folgender Reihenfolge:
 1. Drehung um Z
 2. Drehung um Y
 3. Drehung um X

2.3 NC-Maschinendaten

10602	FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	K2			
-	Frames beim Umschalten von Geometrieachsen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	5	7/2	M

Beschreibung: Geometrieachsen können in folgenden Zuständen umgeschaltet werden:

- An- und Abwahl von Transformationen
- Umschaltbaren Geometrieachsen GEOAX()

Das aktuelle Gesamtframe ergibt sich dann wie folgt:

0: Das aktuelle Gesamtframe wird gelöscht.

1: Das aktuelle Gesamtframe wird beim Umschalten von Geometrieachsen neu berechnet, wobei die Translationen, Skalierungen und Spiegelungen der neuen Geometrieachsen wirksam werden. Die Drehungen der alten Geometrieachsen bleiben erhalten.

2: Das aktuelle Gesamtframe wird beim Umschalten von Geometrieachsen neu berechnet, wobei die Translationen, Skalierungen und Spiegelungen der neuen Geometrieachsen wirksam werden. Sind vor der Umschaltung in den aktuellen Basisframes, dem aktuellen einstellbarem Frame oder im programmierbaren Frame, Drehungen aktiv, so wird die Umschaltung mit Alarm abgebrochen.

3: Das aktuelle Gesamtframe wird bei An- und Abwahl von Transformationen gelöscht. Beim GEOAX()-Befehl wird das Frame neu berechnet, wobei Translation, Skalierung und Spiegelung der neuen Geometrieachsen wirksam werden. Die Drehungen der aktuellen Geometrieachsen bleiben erhalten.

10604	WALIM_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	A3			
-	Arbeitsfeldbegrenzung beim Umschalten von Geometrieachsen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob beim Geoachstausch eine eventuell aktive Arbeitsfeldbegrenzung erhalten bleibt oder deaktiviert wird.

Die MD-Werte haben folgende Bedeutungen:

= 0 Arbeitsfeldbegrenzung wird bei Geoachstausch deaktiviert.

= 1 Arbeitsfeldbegrenzung bleibt bei Geoachstausch aktiviert.

10610	MIRROR_REF_AX	EXP, N01, N09	K2			
-	Bezugsachse für das Spiegeln.	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: 0: Spiegelung erfolgt immer in der angegebenen Achse, ohne Normierung.

Die Spiegelung einer Geometrieachse kann immer auf eine festgelegte Bezugsachse bezogen werden.

1: x ist Bezugsachse
Spiegeln der x-Achse ist eindeutig.
Spiegeln der y-Achse wird abgebildet auf:
eine Spiegelung der x-Achse und
eine Drehung der z-Achse um 180 Grad.
Spiegeln der z-Achse wird abgebildet auf:
eine Spiegelung der x-Achse und
Drehung der x-Achse um 180 Grad und
Drehung der z-Achse um 180 Grad

2: y ist Bezugsachse
Spiegeln der x-Achse wird abgebildet auf:

eine Spiegelung der y-Achse und
eine Drehung der z-Achse um 180 Grad.
Spiegeln der y-Achse ist eindeutig.
Spiegeln der z-Achse wird abgebildet auf:
eine Spiegelung der y-Achse und
Drehung der x-Achse um 180 Grad
3: z ist Bezugsachse
Spiegeln der x-Achse wird abgebildet auf:
eine Spiegelung der z-Achse und
Drehung der z-Achse um 180 Grad und
Drehung der x-Achse um 180 Grad
Spiegeln der y-Achse wird abgebildet auf:
eine Spiegelung der z-Achse und
eine Drehung der x-Achse um 180 Grad.
Spiegeln der z-Achse ist eindeutig.

10612	MIRROR_TOGGLE	EXP, N01, N09	K2			
-	Mirror umschalten	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	7/2	M

Beschreibung: Mirror Togglefunktion.
1: Programmierete Achswerte werden nicht ausgewertet. Toggle-Schaltverhalten.
0: Programmierete Achswerte werden ausgewertet.
Bei Werte ungleich 0 wird die Achse gespiegelt, wenn sie noch nicht gespiegelt ist.
Bei einem Wert gleich 0 wird eine Spiegelung ausgeschaltet.

10613	NCBFRAME_RESET_MASK	EXP	K2			
-	Aktive NCU-globale Basisframes nach Reset	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0xFFFF	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske für die Reseteinstellung der NCU-globalen Basisframes, die im Kanal eingerechnet werden.
Es gilt:
Bei MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit0 = 1 und BIT14 = 1
Gesamt-Basisframe bei Reset ergibt sich aus der Verkettung der NCU-globalen Basisframe-Feldelemente, deren Bit in der Bitmaske 1 ist.
Bei MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit0 = 1 und BIT14 = 0
Das Gesamt-Basisframe wird bei Reset abgewählt.

10615	NCBFRAME_POWERON_MASK	EXP, N12	K2			
-	Globale Basisframes nach Power On zurücksetzen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob globale Basisframes bei Power On in der Datenhaltung zurückgesetzt werden.
D.h.

- Verschiebungen werden auf 0,
- Skalierungen auf 1 gesetzt.
- Spiegeln wird ausgeschaltet.

Die Anwahl kann für die einzelnen Basisframes getrennt erfolgen.

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 0 entspricht Basisframe 0, Bit 1 Basisframe 1 etc.
 Wert=0: Basisframe bleibt bei Power On erhalten
 Wert=1: Basisframe wird bei Power On in der Datenhaltung zurückgesetzt.
 Korrespondiert mit:
 MD24004 \$MC_CHBFRAME_POWERON_MASK

10616	MAPPED_FRAME_MASK			N01	-	
-	Freigabe Frame-Mapping			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x3001	0	0x00007FFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske von kanalspezifischen Datenhaltungsframes, deren axiale Frames auf andere axiale Frames abgebildet werden können.
 Das Mapping erfolgt über MD32075 \$MA_MAPPED_FRAME[AXn] = "AXm".
 Bit 0: \$P_SETFR Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen
 Bit 1: \$P_EXTFR Systemframe für Externe Nullpunktverschiebung
 Bit 2: \$P_PARTFR Systemframe für TCARR und PAROT
 Bit 3: \$P_TOOLFR Systemframe für TOROT und TOFRAME
 Bit 4: \$P_WPFR Systemframe für Werkstückbezugspunkte
 Bit 5: \$P_CYCFR Systemframe für Zyklen
 Bit 6: \$P_TRAFR Systemframe für Transformationen
 Bit 7: \$P_ISO1FR Systemframe für ISO G51.1 Mirror
 Bit 8: \$P_ISO2FR Systemframe für ISO G68 2DROT
 Bit 9: \$P_ISO3FR Systemframe für ISO G68 3DROT
 Bit 10: \$P_ISO4FR Systemframe für ISO G51 Scale
 Bit 11: \$P_RELFR Systemframe für relative Koordinatensysteme
 Bit12: \$P_CHBFR Kanalspezifische Basisframes
 Das MD28081 \$MC_MM_NUM_BASE_FRAMES muss in allen betroffenen Kanälen identisch gesetzt werden
 Bit13: \$P_UIFR Einstellbare Frames
 Das MD28080 \$MC_MM_NUM_USER_FRAMES muss in allen betroffenen Kanälen identisch gesetzt werden
 Bit14: \$P_GFR Grinding Frames
 Das MD28079 \$MC_MM_NUM_G_FRAMES muss in allen betroffenen Kanälen identisch gesetzt werden

10617	FRAME_SAVE_MASK			EXP	K2	
-	Verhalten von Frames bei SAVE-Unterprogrammen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, welche Frames beim Rücksprung aus einem Unterprogramm mit SAVE-Attribut restauriert werden.
 Bit 0: Einstellbare Frames G54 bis G599
 Wert = 0:
 Ist beim Unterprogramm-Rücksprung der selbe G-Code aktiv wie beim Unterprogrammaufruf, so wird der aktive einstellbare Frame beibehalten. Ist dies nicht der Fall, wird der einstellbare Frame zum Zeitpunkt des Unterprogrammaufrufs reaktiviert.
 Wert = 1:
 Beim Unterprogramm-Rücksprung wird der einstellbare Frame zum Zeitpunkt des Unterprogrammaufrufs reaktiviert.
 Bit 1: Basisframe

Wert = 0:

Der aktive Basisframe wird beim Unterprogrammrückprung nicht verändert. Dies ist auch der Fall, wenn im Unterprogramm eine Basisframeänderung durch eine Bedienhandlung oder durch eine implizite Frameabwahl (ggf. durch TRAF00F) erfolgt.

Wert = 1:

Beim Unterprogramm-Rückprung wird der Basisframe zum Zeitpunkt des Unterprogrammaufrufs reaktiviert.

Bit 2: Grinding Frames GFRAME0 bis GFRAME100

Wert = 0:

Ist beim Unterprogramm-Rückprung der selbe G-Code aktiv wie beim Unterprogrammaufruf, so wird der aktive Grinding Frame beibehalten. Ist dies nicht der Fall, wird der Grinding Frame zum Zeitpunkt des Unterprogrammaufrufs reaktiviert.

Wert = 1:

Beim Unterprogramm-Rückprung wird der Grinding Frame zum Zeitpunkt des Unterprogrammaufrufs reaktiviert.

10618	PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	A3
-	Schutzbereich beim Umschalten von Geometrieachsen	UBYTE	POWER ON
-			
-	-	0x0	0x0
		0x3	7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob beim Wechsel einer Transformation oder beim Geoachstausch eventuell aktive Schutzbereiche erhalten bleiben oder deaktiviert werden.

Das Maschinendatum ist bitkodiert mit folgenden Bedeutungen:

Bit 0 = 0:

Schutzbereiche werden bei Transformationswechsel deaktiviert.

Bit 0 = 1:

Aktive Schutzbereiche bleiben bei Transformationswechsel aktiviert.

Bit 1 = 0:

Schutzbereiche werden bei Geoachstausch deaktiviert.

Bit 1 = 1:

Aktive Schutzbereiche bleiben bei Geoachstausch aktiviert.

10619	COLLISION_TOLERANCE	EXP	-
mm	Toleranz für Kollisionsprüfung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1	0.001
		1000.0	7/3
			M

Beschreibung: Mit diesem Parameter kann die geforderte Genauigkeit der Kollisionsprüfung eingestellt werden. Das bedeutet: Zwei Schutzbereiche, deren Abstand geringer als dieser Wert ist, können schon als kollidierend gemeldet werden. Und andererseits: Zwei Schutzbereiche, die sich um weniger als diesen Wert durchdringen, können als nicht kollidierend eingestuft werden.

10620	EULER_ANGLE_NAME_TAB	N01, N09	F2, TE4
-	Name der Eulerwinkel	STRING	POWER ON
-			
-	3	A2, B2, C2	-
		-	7/2
			M

2.3 NC-Maschinendaten

- Beschreibung:**
- Der eingegebene Name darf nicht mit der Benennung und Zuordnung der Maschinen- und Geometrieachsenamen kollidieren.
 - Der eingegebene Name darf sich nicht mit Kanalachsenamen im Kanal (MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB), Namen für Richtungsvektoren (MD10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB), Namen für Zwischenkreispunktkoordinaten bei CIP (MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB) und den Namen für Interpolationsparameter (MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB) überschneiden.
 - Der eingegebene Name darf folgende reservierte Adressbuchstaben nicht annehmen:
 - D Werkzeugkorrektur (D-Funktion)
 - E reserviert
 - F Vorschub (F-Funktion)
 - G Wegbedingung
 - H Hilfsfunktion (H-Funktion)
 - L Unterprogrammaufruf
 - M Zusatzfunktion (M-Funktion)
 - N Nebensatz
 - P Unterprogrammdurchlaufzahl
 - R Rechenparameter
 - S Spindeldrehzahl (S-Funktion)
 - T Werkzeug (T-Funktion)
 - Ebenfalls unzulässig sind Schlüsselworte (z.B. DEF, SPOS etc.) und vordefinierte Bezeichner (z.B. ASPLINE, SOFT).
 - Ein Winkelbezeichner besteht aus einem gültigen Adressbuchstaben (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), gefolgt von einer optionalen numerischen Erweiterung (1-99).

10621	COLLISION_PREP_CALC_TIME	EXP	-
s	Maximale Rechenzeit der präparativen Kollisionsprüfung.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.5	0.0
		10.0	1/1
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die maximale Rechenzeit der präparativen Kollisionsprüfung eingestellt.

>0: nach der eingestellten Zeit wird die präparativen Kollisionsprüfung des aktuellen Satzes unterbrochen. Damit wird der externen Kommunikation Rechenzeit zur Verfügung gestellt.

0: die präparativen Kollisionsprüfung wird nicht unterbrochen. Damit wird der externen Kommunikation während der Kollisionsprüfung keine Rechenzeit zur Verfügung gestellt.

In Extremfällen kann ein Kommunikationsausfall zwischen HMI und NCK entstehen. Es wird ein Wert von 0.5s empfohlen.

10622	COLLISION_SAFETY_DIST	EXP	-
mm	Sicherheitsabstand für Kollisionsprüfung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.000
		1000.0	7/3
			M

Beschreibung: Wird der Abstand zwischen zwei Schutzbereichen kleiner als dieser Sicherheitsabstand, wird dies als Kollision gewertet. Dieses Maschinendatum wirkt global für Schutzbereichspaare, für die kein spezieller Sicherheitsabstand angegeben wurde (s. Funktion COLLCHECK).

10624	ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB			N01, N09	-	
-	Name des Abhebevektors für bahnrelative Orientierung			STRING	POWER ON	
-						
-	3	A8, B8, C8	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste für Komponenten des Abhebevektors während Umorientierungen bei bahnrelativer Interpolation der Werkzeugorientierung.

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner. Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Normalenvektor, Richtungsvektor, Vektoren für Kegelinterpolation, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10626	ORIPATH_LIFT_FACTOR_NAME			N01, N09	-	
-	Name des relativen Sicherheitsabstands bei ORIPATH			STRING	POWER ON	
-						
-	-	ORIPLF	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichner für relativen Faktor zur Festlegung eines Sicherheitsabstandes für die Abhebebewegung während Umorientierungen bei bahnrelativer Interpolation der Werkzeugorientierung.

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner. Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Normalenvektor, Richtungsvektor, Vektoren für Kegelinterpolation, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10630	NORMAL_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2	
-	Name der Normalvektoren			STRING	POWER ON	
-						
-	6	A4, B4, C4, A5, B5, C5	-	-	7/2	M

Beschreibung: Normalen-Vektor-Programmierung ab SW 3.2

Bezeichnerliste der Normalenvektor-Komponenten am Satzanfang und Satzende.

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.

Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Richtungsvektor, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10640	DIR_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2, TE4	
-	Name der Richtungsvektoren			STRING	POWER ON	
-						
-	6	A3, B3, C3, AN3, BN3, CN3	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste der Richtungsvektor-Komponenten (A3 bis C3)

Bezeichnerliste der Vektor-Komponenten senkrecht zum Richtungsvektor(AN3 bis CN3)

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.

Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

2.3 NC-Maschinendaten

10642	ROT_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2	
-	Name der Drehvektoren			STRING	POWER ON	
-						
-	3	A6, B6, C6	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste der Drehvektor-Komponenten in Kegelrichtung
 Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.
 Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10644	INTER_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2	
-	Name der Zwischenvektor-Komponente			STRING	POWER ON	
-						
-	3	A7, B7, C7	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste der Zwischenvektor-Komponenten
 Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.
 Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10646	ORIENTATION_NAME_TAB			N01, N09	F2	
-	Bezeichner für die Programmierung einer 2. Orientierungsbahn			STRING	POWER ON	
-						
-	3	XH, YH, ZH	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste für die Programmierung der 2. Raumkurve für die Werkzeugorientierung
 Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.
 Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Interpolationsparameter, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10648	NUTATION_ANGLE_NAME			N01, N09	F2	
-	Name des Öffnungswinkels			STRING	POWER ON	
-						
-	-	NUT	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichner für den Öffnungswinkel bei Orientierungs-Interpolation
 Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.
 Der Bezeichner muss so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (z. B. Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktkoordinate etc.) entsteht.

10650	IPO_PARAM_NAME_TAB			EXP, N01	K2	
-	Name der Interpolationsparameter			STRING	POWER ON	
-						
-	3	I, J, K	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bezeichnerliste der Interpolationsparameter
 Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.

Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktcoordinate) entsteht.

Korrespondiert mit:

MD10651 \$MN_IPO_PARAM_THREAD_NAME_TAB

MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Literatur: /PG/, "Programmieranleitung Grundlagen"

10651	IPO_PARAM_THREAD_NAME_TAB	EXP, N01	K2
-	Name der Interpolationsparameter für ballige Gewinde	STRING	POWER ON
-			
-	3	IR, JR, KR	- - 7/2 M

Beschreibung:

Bezeichnerliste der Interpolationsparameter für ballige Gewinde

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner.

Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktcoordinate) entsteht.

Korrespondiert mit:

MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB

MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

10660	INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB	EXP, N01	K2
-	Name der Zwischenpunktkoordinaten bei G2/G3	STRING	POWER ON
-			
-	3	I1, J1, K1	- - 7/2 M

Beschreibung:

Bezeichnerliste der Zwischenpunkt-Koordinaten

Für die Wahl der Bezeichner gelten die bei MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB beschriebenen Regeln für Achsbezeichner. Die Bezeichner müssen so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktcoordinate, etc.) entsteht.

Korrespondiert mit:

MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB

MD10651 \$MN_IPO_PARAM_THREAD_NAME_TAB

Literatur: /PG/, "Programmieranleitung Grundlagen"

10670	STAT_NAME	N01, N09	F2
-	Name der Stellungsinformation	STRING	POWER ON
-			
-	-	STAT	- - 7/2 M

Beschreibung:

Bezeichner für Stellungsinformation zur Auflösung der Mehrdeutigkeiten beim kartesischen PTP-Fahren

Der Bezeichner muss so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (z. B. Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktcoordinate) entsteht.

10672	TU_NAME	N01, N09	F2
-	Name der Stellungsinformation der Achsen	STRING	POWER ON
-			
-	-	TU	- - 7/2 M

Beschreibung:

Bezeichner für Stellungsinformation der Achsen zur Auflösung der Mehrdeutig-

2.3 NC-Maschinendaten

keiten beim kartesischen PTP-Fahren

Der Bezeichner muss so gewählt werden, dass kein Konflikt mit anderen Bezeichnern (z. B. Achsen, Eulerwinkel, Normalenvektor, Richtungsvektor, Zwischenpunktkoordinate) entsteht.

10674	PO_WITHOUT_POLY			N01	F2	
-	Polynomprogrammierung ohne G-Funktion POLY programmierbar			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	FALSE	TRUE	7/2	M

Beschreibung: Bisher muss bei der Polynomprogrammierung mit PO[xx] = (xx) immer die G-Funktion POLY aktiv sein, sonst wird ein Alarm ausgegeben.
Ist das MD10674 \$MN_PO_WITHOUT_POLY auf TRUE gesetzt, wird bei der Polynomprogrammierung mit inaktivem POLY kein Alarm ausgegeben. Der Endpunkt des Polynoms wird dann mit der Geradeninterpolation G1 angefahren.
Bei inaktivem POLY wird keine Polynominterpolation durchgeführt.

10682	CONTOUR_SAMPLING_FACTOR			N01, EXP	-	
-	Kontur Abtastfaktor			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Dieser Faktor legt das maximale Zeitintervall fest, mit dem eine gekrümmte Kontur im Interpolator abgetastet wird.
Die maximale Abtastzeit ergibt sich aus dem eingestellten Interpolationstakt (siehe MD10071 \$MN_IPO_CYCLE_TIME), dem mit diesem Datum eingestellten Faktor und der mit den MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL[] eingestellten Toleranz für die Geometrieachsen.

10700	PREPROCESSING_LEVEL			N01, N02	V2, K1	
-	Programmvorverarbeitungsstufe			UBYTE	POWER ON	
-						
-	-	0x25	0	0x7F	2/2	M

Beschreibung: Bit 0= 0:
keine Vorverarbeitung
Bit 0= 1:
Im Steuerungshochlauf wird die Aufrufbeschreibung der Zyklen gebildet. Alle in den Directories _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR und _N_CST_DIR befindlichen Programme können im Teileprogramm ohne EXTERN-Erklärung aufgerufen werden. Wird die Parameter-Schnittstelle eines Zyklusses in der Steuerung geändert, so wird die Änderung erst nach Power On wirksam.
Bit 1=1:
Im Steuerungshochlauf werden alle Zyklen die sich in den Directories _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR und _N_CST_DIR befinden in ein bearbeitungsoptimales Compilat vorverarbeitet. Diese Zyklen werden dann schneller abgearbeitet. Änderungen an den Zyklen-Programmen werden erst beim nächsten Power On wirksam.
Bit 2=1:
Im Steuerungshochlauf werden die Siemenszyklen aus dem Verzeichnis _N_CST_DIR in ein bearbeitungsoptimales Compilat vorverarbeitet (ab SW 3.5).
Bit 3=1:
Im Steuerungshochlauf werden die Anwenderzyklen aus dem Verzeichnis _N_CUS_DIR in ein bearbeitungsoptimales Compilat vorverarbeitet (ab SW 3.5).
Bit 4=1:

Vorverarbeitung der Anwenderzyklen aus dem Directory _N_CMA_DIR

Bit 5=1:

Es werden alle Dateien, die mit PREPRO in der PROG-Anweisungszeile gekennzeichnet sind vorverarbeitet. (ab SW 6.4)

Bit 5=0:

Im Steuerungshochlauf werden alle Zyklen in den Verzeichnissen, die mit Bit 1 - 4 aktiviert wurden, vorverarbeitet. Das gilt auch für Programme, die nicht mit PREPRO gekennzeichnet sind.

Bit 6=1:

Das Compilat wird im SRAM abgelegt, wenn DRAM nicht ausreicht. (ab SW 7.1).

Für die Vorverarbeitung von Zyklen wird Speicherplatz benötigt. Durch selektives Setzen der Vorverarbeitung kann eine bessere Speicherausnutzung erreicht werden:

Die laufzeitkritischen Zyklen werden in einem Directory zusammengefasst. Die übrigen Zyklen stehen im anderen Directory.

Literatur:

/PG/, "Programmieranleitung Grundlagen" (EXTERN-Deklaration)

10702	IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK			N01	K1, Z1	
-	Einzelsatzstopp verhindern			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1FFFF	7/2	M

Beschreibung:

Dieses Maschinendatum verhindert, dass auf bestimmten Sätzen bei Einzelsatz angehalten wird.

Mit folgenden Bits der Maske kann der Einzelsatzstopp verhindert werden:

Bit0 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz eines internen ASUPs angehalten wird. Ausnahme: Der Einzelsatzstopp wurde explizit über den SBLON-Befehl aktiviert.

Es gibt drei verschiedene interne ASUPs, die durch unterschiedliche Ereignisse ausgelöst werden.

- Repos: bei den Ereignissen Betriebsartenwechsel in eine Handbetriebsart (JOG, JOGREF,...) außer MODESWITCH_MASK ist nicht gesetzt, Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen Overstore-Einschalten, Achstausch, Unterprogrammabbruch, Einzelsatzeinschalten Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Alarm mit Korrektursatz.
- Return: Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar), oder Abwahl von MDA mit entsprechender MODESWITCH_MASK.
- _N_PROG_EVENT_SPF: durch Parametrierung von MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK werden die Ereignisse parametrierung, bei denen _N_PROG_EVENT_SPF ausgeführt wird.

Bit1 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz eines Anwender-ASUPs angehalten wird. Ausnahme: Der Einzelsatzstopp wurde explizit über den SBLON-Befehl aktiviert.

Anwender-ASUPs werden mit dem Teileprogrammbefehl SETINT oder über den PI- _N_ASUP__ an einen Interrupt gebunden. Der Interrupt wird dann über PLC oder die schnellen Eingänge aktiviert, und das Anwender-ASUPs abgefahren.

Damit wird das MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP unwirksam. Das NCK Verhalten entspricht dem der Belegung des MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP= FFFFFFFF.

Bit2 = 1

bedeutet, dass in keinem Zwischensatz angehalten wird. Zwischensätze werden unter anderem beim Werkzeugwechsel, adis und komplizierter Geometrie erzeugt.

Bit3 = 1

bedeutet, dass im Satzsuchlaufaufsammelsatz nicht angehalten wird. Der Satzsuchlaufaufsammelsatz ist der 1.Satz, der nachdem das Suchziel im Programm gefunden wurde, beim Start in den Hauptlauf eingewechselt wird.

2.3 NC-Maschinendaten

Bit4 = 1

bedeutet, dass in den Init-Sätzen nicht angehalten wird. Init-Sätze werden sofort nach einem Teileprogrammstart aus Reset heraus erzeugt.

Bit5 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz eines Unterprogrammes mit dem Parameter DISPLOF gestoppt wird.

Bit6 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz, in dem NCK nicht reorganisieren kann, angehalten wird.

Reorganisieren ist ein interner Vorgang, der für den BA-Wechsel nach JOG/JOGREF..., Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen, Achstausch, Overstore-Einschalten, Einzelsatzeinschalten, Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Unterprogrammebenenabbruch und Anwender-ASUPS Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar) benötigt wird. Reorganisieren wird im Zustand Reset nie benötigt.

Beispielsätze auf denen reorganisieren unmöglich ist:

- Werkzeugwechsel
- 1.Satz des Repos-Vorganges
- Satz nach einen ASUP aus Jog/Unterbrochen

Bit7 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz in dem nicht repositioniert kann angehalten wird.

Repositionieren ist ein interner Vorgang, der für den BA-Wechsel nach JOG/JOGREF..., Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen, Achstausch, Overstore-Einschalten, Einzelsatzeinschalten, Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Unterprogrammebenenabbruch und ggf. Anwender-ASUPS benötigt wird. Repositionieren wird im Zustand Reset nie benötigt.

Beispielsätze auf denen Repositionieren unmöglich ist:

- G33 + Sätze, in denen das Reorganisieren nicht möglich ist.

Bit8 = 1

bedeutet, dass in einem Restsatz, der keine Verfahreninformation enthält, nicht angehalten wird.

Bit9 = 1

bedeutet, dass an einen Vorlauf/Hauptlauf Synchronisationsatz (z.B.STOPRE, \$Variable), der aufgrund einer Unterbrechung mit Reorg (z. B. Betriebsartenwechsel) wiederholt wird , nicht angehalten wird.

Bit10= 1

bedeutet, dass an einem "Werkzeugwahl Satz" nicht angehalten wird.

"Werkzeugwahl Satz" entsteht nur mit aktiver Werkzeugverwaltung (Magazinverwaltung bzw. WZMG). Dieser Satz gibt das entsprechende Werkzeugwechselkommando an den PLC.

Dieser Satz wird in der Regel durch eine T-Programmierung aus dem Teileprogramm erzeugt.

Beispiel-Satz "N1010 T="Bohrer" M6 D1"

In Abhängigkeit von Maschinendaten kann der "Werkzeugwahl Satz" im Interpolator solange festgehalten werden, bis die PLC die entsprechende Werkzeugwechsels-Quittierung durchgeführt hat (siehe MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK). Der Programmzustand verbleibt aber in "läuft".

Bit11= 1

Für die Funktion Achstausch (Achstausch: 2 oder mehr Kanäle steuern abwechselnd eine Achse) muss die Steuerung implizit GET-Sätze automatisch generieren, wenn kein explizites GET(D) programmiert worden ist und der nachfolgende Satz die Achse verfahren möchte. (zuvor hat diese Achse der andere Kanal benutzt).

Ein explizit programmiertes GET kann folgendermaßen aussehen "getd(x1,y1,z1) oder get(x1,y1,z1)".

Mit diesem Bit11 wird an expliziten und impliziten Get-Sätzen im Einzelsatz nicht angehalten.

Bit12= 1

Im Einzelsatztyp 2 wird im SBLON Satz nicht angehalten.

Bit13= 1

Wird mitten im Satz eine Achse herausgerissen und evtl. einem anderen Kanal zugeordnet, so wird am VORZEITIGEN Ende dieses Satzes nicht angehalten. Diesem Satz folgt ein REPOSA um ihn bis zum Ende zu verfahren, erst an diesem Ende wird gestoppt.

Bit14=1

In einer Teileprogrammzeile, in der aufgrund der NC-Sprachersetzung ein Substitutionsunterprogramm aufgerufen wird, wird nur einmal angehalten. Voraussetzung ist, das das Unterprogramm das PROC-Attribut SBLOF enthält. Es ist unerheblich, ob das Unterprogramm am Satzanfang und/oder am Satzende aufgerufen wird oder ob es mit M17 oder RET verlassen wird.

Bit15=1

bedeutet, dass in keinem Satz eines internen ASUPs angehalten wird. Ausnahme: Der Einzelsatzstopp wurde explizit über den SBLON-Befehl aktiviert.

Es gibt drei verschiedene interne ASUPs, die durch unterschiedliche Ereignisse ausgelöst werden.

- Repos: bei den Ereignissen Betriebsartenwechsel in eine Handbetriebsart (JOG, JOGREF,...) außer MODESWITCH_MASK ist nicht gesetzt, Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen Overstore-Einschalten, Achstausch, Unterprogammebenenabbruch, Einzelsatzeinschalten Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Alarm mit Korrektursatz.

- Return: Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar), oder Abwahl von MDA mit entsprechender MODESWITCH_MASK.

Bit16=1

Wenn Serupro (Searchrun via Progtest) aktiv ist, wird nicht an den einzelnen Sätzen angehalten.

Korrespondiert mit:

MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP

10703	IGNORE_CFG_STOP_MASK	N01	?			
-	Konfigurierten Halt verhindern	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x800003DC	0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt fest, ob bestimmte NC-Sätze hinsichtlich der Funktion Konfigurierter Halt ignoriert werden.

Mit folgenden Bits der Maske kann der Konfigurierte Halt verhindert werden.

Einige der Bits haben für den konfigurierten Halt dieselbe Bedeutung wie IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK für Einzelsatz.

Bit0 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz eines internen ASUPs angehalten wird.

Es gibt drei verschiedene interne ASUPs, die durch unterschiedliche Ereignisse ausgelöst werden.

- Repos: Bei den Ereignissen Betriebsartenwechsel in eine Handbetriebsart (JOG, JOGREF,...) außer MODESWITCH_MASK ist nicht gesetzt, Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen Overstore-Einschalten, Achstausch, Unterprogammebenenabbruch, Einzelsatzeinschalten Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Alarm mit Korrektursatz.

- Return: Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar), oder Abwahl von MDA mit entsprechender MODESWITCH_MASK.

- _N_PROG_EVENT_SPF: durch Parametrierung von MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK werden die Ereignisse parametriert, bei denen _N_PROG_EVENT_SPF ausgeführt wird.

Bit1 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz eines Anwender-ASUPs angehalten wird.

2.3 NC-Maschinendaten

Anwender-ASUPs werden mit dem Teileprogrammbefehl SETINT oder über den PI- `_N_ASUP__` an einen Interrupt gebunden. Der Interrupt wird dann über PLC oder die schnellen Eingänge aktiviert, und das Anwender-ASUPs abgefahren.

Bit2 = 1

bedeutet, dass in keinem Zwischensatz angehalten wird. Zwischensätze werden unter anderem beim Werkzeugwechsel, bei ADIS und bei komplizierter Geometrie erzeugt.

Bit3 = 1

bedeutet, dass im Satzsuchlaufaufsammelsatz nicht angehalten wird. Der Satzsuchlaufaufsammelsatz ist der 1. Satz, der, nachdem das Suchziel im Programm gefunden wurde, beim Start in den Hauptlauf eingewechselt wird.

Bit4 = 1

bedeutet, dass in den Init-Sätzen nicht angehalten wird. Init-Sätze werden sofort nach einem Teileprogrammstart aus Reset heraus erzeugt.

Bit6 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz, in dem NCK nicht reorganisieren kann, angehalten wird.

Reorganisieren ist ein interner Vorgang, der für den BA-Wechsel nach JOG/JOGREF..., Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen, Achstausch, Overstore-Einschalten, Einzelsatzeinschalten, Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Unterprogrammebenenabbruch und Anwender-ASUPs Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar) benötigt wird. Reorganisieren wird im Zustand Reset nie benötigt.

Beispielsätze, auf denen reorganisieren unmöglich ist:

- Werkzeugwechsel
- 1.Satz des Repos-Vorganges
- Satz nach einen ASUP aus Jog/Unterbrochen

Bit7 = 1

bedeutet, dass in keinem Satz in dem nicht repositioniert werden kann, angehalten wird.

Repositionieren ist ein interner Vorgang, der für den BA-Wechsel nach JOG/JOGREF..., Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen, Achstausch, Overstore-Einschalten, Einzelsatzeinschalten, Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Unterprogrammebenenabbruch und ggf. Anwender-ASUPs benötigt wird. Repositionieren wird im Zustand Reset nie benötigt.

Beispielsätze auf denen Repositionieren unmöglich ist:

- G33 + Sätze, in denen das Reorganisieren nicht möglich ist.

Bit8 = 1

bedeutet, dass in einem Restsatz, der keine Verfahreninformation enthält, nicht angehalten wird.

Bit9 = 1

bedeutet, dass an einen Vorlauf/Hauptlauf Synchronisationssatz (z.B. STOPRE, \$Variable), der aufgrund einer Unterbrechung mit Reorg (z. B. Betriebsartenwechsel) wiederholt wird, nicht angehalten wird.

Bit10= 1

bedeutet, dass an einem "Werkzeugwahlssatz" nicht angehalten wird.

"Werkzeugwahlssatz" entsteht nur mit aktiver Werkzeugverwaltung (Magazinverwaltung bzw. WZMG). Dieser Satz gibt das entsprechende Werkzeugwechselkommando an den PLC.

Dieser Satz wird in der Regel durch eine T-Programmierung aus dem Teileprogramm erzeugt.

Beispiel-Satz "N1010 T="Bohrer" M6 D1"

In Abhängigkeit von Maschinendaten kann der "Werkzeugwahlssatz" im Interpolator solange festgehalten werden, bis die PLC die entsprechende Werkzeugwechsels-Quittierung durchgeführt hat (siehe MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK). Der Programmzustand verbleibt aber in "läuft".

Bit15=1

bedeutet, dass in keinem Satz eines internen ASUPs angehalten wird. Ausnahme: Der Einzelsatzstopp wurde explizit über den SBLON-Befehl aktiviert.

Es gibt drei verschiedene interne ASUPs, die durch unterschiedliche Ereignisse ausgelöst werden.

- Repos: bei den Ereignissen Betriebsartenwechsel in eine Handbetriebsart (JOG, JOGREF,...) außer MODESWITCH_MASK ist nicht gesetzt, Ein- bzw. Ausschalten von Satzausblenden, Maschinendatenwirksamsetzen Overstore-Einschalten, Achstausch, Unterprogrammabbruch, Einzelsatzeinschalten Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Alarm mit Korrektursatz.

- Return: Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN (falls verfügbar), oder Abwahl von MDA mit entsprechender MODESWITCH_MASK.

Bit16=1

Wenn Serupro (Searchrun via Progttest) aktiv ist, wird nicht an den einzelnen Sätzen angehalten.

Bit31=1

In einem Abschnitt zwischen SBLOF und SBLON wird nicht angehalten.

Korrespondiert mit:

SD42220 \$SC_CFG_STOP_ARRAY, SD42222 \$SC_CFG_STOP_MASK, SD42224 \$SC_CFG_STOP_ARRAY_MASK

10704	DRYRUN_MASK			N01	V1	
-	Aktivierung des Probelaufvorschubs			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung:

DRYRUN_MASK == 0

Dryrun darf nur am Satzende ein- und ausgeschaltet werden.

Wenn DRYRUN_MASK = 1 gesetzt ist, kann der Probelaufvorschub auch während der Programmbearbeitung (im Teileprogrammsatz) aktiviert werden.

Achtung:

Nach der Aktivierung des Probelaufvorschubs wird für die Dauer des Reorganisierungsvorgang die Achsen gestoppt.

DRYRUN_MASK == 2

Dryrun ist in jeder Phase ein- und ausschaltbar und die Achsen werden nicht gestoppt.

ACHTUNG:

Allerdings wird die Funktion erst mit einem im Programmablauf "späteren" Satz wirksam und zwar mit dem nächsten (impliziten) StopRe-Satz.

Korrespondiert mit:

SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED

10706	SLASH_MASK			N01	PG, A2	
-	Aktivierung der Satzausblendung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung:

Bei SLASH_MASK = 0 ist die Aktivierung der Satzausblendung nur am Satzende gestoppt möglich

Bei SLASH_MASK = 1 ist die Aktivierung der Satzausblendung auch während einer Programmbearbeitung möglich.

Achtung:

Nach der Aktivierung der Satzausblendung werden für die Dauer des Reorganisierungsvorgang die Achsen gestoppt.

Bei SLASH_MASK = 2 ist die Aktivierung der Satzausblendung in jeder Phase möglich.

Achtung:

2.3 NC-Maschinendaten

Allerdings wird die Funktion erst mit einem im Programmablauf "späteren" Satz wirksam! Mit dem nächsten (impliziten) StopRe-Satz wird die Funktion wirksam.

10707	PROG_TEST_MASK	N01	K1			
-	Programmtest Modi	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x11	0	0x1F	7/2	M

Beschreibung: Bit-Codierte Maske für Programmtest Betrieb

Bit 0 Ohne Funktion.

Bit 1 == 1 Freischaltung der Aktivierung des Programmtest durch das PI-Kommando `_N_NCKMOD`

Bit 2 == 1 Aktivierung des Programmtest mit dem beschleunigten Vorschub in der normalen Programmverarbeitung. Ist das Bit gesetzt, wird ueber das VDI-Signal im ersten Kanal der Programmtest mit beschleunigten Vorschub in allen Kanaelen aktiv. Das VDI-Signal hat in allen anderen Kanaelen keine Wirkung, solange das Bit gesetzt ist. Als Vorschub wird der Wert in `$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR` des ersten Kanals benutzt. Nur zu Testzwecken freigegeben.

Bit 3 == 1 Aktivierung des Programmtest mit dem beschleunigten Vorschub in der Simulation.

Bit 4 == 1 Aktivierung des beschleunigten Programmtest erfolgt im synchronisiertem Mehrkanal-Modus.

Bit 5..31 noch unbenutzt.

Programmtest mit normaler Programmverarbeitung wird immer über das VDI-Interface aktiviert.

Programmtest in der Simulation wird immer über den NCKMode PI aktiviert.

Programmtest-Satzsuchlauf wird immer über den Find-Pi aktiviert.

10708	SERUPRO_MASK	N01	K1			
-	Satzsuchlauf Modi	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3f	7/2	M

Beschreibung: Bit-Codierte Maske für Satzsuchlauf via Programm-Test (Abk. SERUPRO).

Satzsuchlauf SERUPRO wird mit dem PI-Dienst `_N_FINDBL` Mode-Paramter == 5 aktiviert. SERUPRO bedeutet SEArchRUN by PROgrammtest, dh. vom Programmanfang bis zum Suchziel wird unter Programmtest verfahren. Hinweis: Programmtest bewegt keine Achsen.

Bit 0 == 0 während der Suchphase wird bei M0 wird angehalten

Bit 0 == 1 während der Suchphase wird bei M0 wird nicht angehalten

Bit 1 == 0 Alarm 16942 bricht die Suchphase beim Teileprogrammbefehl START ab.

Bit 1 == 1 Alarm 16942 wird abgeschaltet.

ACHTUNG: Ein Start-Programmbefehl im Suchvorgang startet ggf. den anderen Kanal real!

Bit 2 == 0 schaltet die Funktion "Group-Serupro" aus

Bit 2 == 1 schaltet die Funktion "Group-Serupro" ein.

"Group-Serupro" ermöglicht einen Suchvorgang, in dem der Start-Teileprogrammbefehl in einen Suchvorgang für den anderen Kanal umgewandelt wird.

Bit 3 == 0
 erzwingt, dass alle Kanäle, die Serupro gestartet haben, zu gleichen Zeit Serupro beenden, außer sie werden via Reset abgebrochen, oder der Kanal erreicht M30 ohne das Suchziel zu finden. Mit anderen Worten: Alle Kanäle, die das Suchziel finden, (auch Selfacting-Serupro) terminieren SERUPRO gleichzeitig.

Bit 3 == 1
 schaltet diese Funktion aus

Bit 4 == 0
 Externen Override bei Serupro beachten.

Bit 4 == 1
 Ein externer Override (per PLC-Signal oder M50T) wird während Serupro ignoriert.

Bit 5 == 0
 Bei Serupro werden komplexe Bahnberechnungen ausgeführt.

Bit 5 == 1
 Bei Serupro erfolgt die Berechnung mit einfachen, rechenzeitoptimierten Algorithmen.

Bit 6 .. 31
 noch unbenutzt.

10709	PROG_SD_POWERON_INIT_TAB		EXP, N01	K1	
-	Zu initialisierende Settingdaten		DWORD	POWER ON	
-					
-	30	43200, 43202, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

Beschreibung:

Zu initialisierende Settingdaten:
 Die Werte der in diesem MD angegebenen programmierbaren SD werden im Steuerungshochlauf auf ihren Initialwert gesetzt.
 Initialisierbar sind jedoch nur die in der nachfolgenden Tabelle aufgelisteten Settingdaten. Falls unzulässige Settingdatennummern projektiert werden, so wird beim nächsten Steuerungshochlauf der Alarm 4009 ausgegeben. Der Alarm zeigt den Index, mit dem das unzulässige Settingdatum projektiert wurde. Der Alarm kann nur durch Änderung des unzulässigen Settingdatums eliminiert werden, also entweder zulässigen Wert oder Null eintragen!

	(GCODE)
SD42000 \$SC_THREAD_START_ANGLE	SF
SD42010 \$SC_THREAD_RAMP_DISP	DITS/DITE
SD42125 \$SC_SERUPRO_SYNC_MASK	
SD42400 \$SC_PUNCH_DWELLTIME	PDELAYON
SD42402 \$SC_NIBPUNCH_PRE_START_TIME	
SD42404 \$SC_MINTIME_BETWEEN_STROKES	
SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB	SETMS
SD43200 \$SA_SPIND_S	S bei G94, G95, G97, G971, G972
SD43202 \$SA_SPIND_CONSTCUT_S	S bei G96, G961, G962
SD43210 \$SA_SPIND_MIN_VELO_G25	G25 S
SD43220 \$SA_SPIND_MAX_VELO_G26	G26 S
SD43230 \$SA_SPIND_MAX_VELO_LIMS	LIMS
SD43235 \$SA_SPIND_USER_VELO_LIMIT	
SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE	FPRAON
SD43350 \$SA_AA_OFF_LIMIT	
SD43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS	G26
SD43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS	G25
SD43600 \$SA_IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE	

2.3 NC-Maschinendaten

```

SD43610 $SA_ADISPOSA_VALUE
SD43700 $SA_OSCILL_REVERSE_POS1      OSP1
SD43710 $SA_OSCILL_REVERSE_POS2      OSP2
SD43720 $SA_OSCILL_DWELL_TIME1        OST1
SD43730 $SA_OSCILL_DWELL_TIME2        OST2
SD43740 $SA_OSCILL_VELO                FA
SD43750 $SA_OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES    OSNSC
SD43760 $SA_OSCILL_END_POS             OSE
SD43770 $SA_OSCILL_CTRL_MASK           OSCTRL
SD43780 $SA_OSCILL_IS_ACTIVE           OS
SD43790 $SA_OSCILL_START_POS
    
```

10710	PROG_SD_RESET_SAVE_TAB	EXP, N01	A3, V1
-	Zu aktualisierende Settingdaten	DWORD	POWER ON
-			
-	30	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/2 M

Beschreibung:

Zu sichernde Settingdaten

Die Werte der in dieser Tabelle angegebenen SD werden remanent gesichert, wirken also über Power On. Die Settingdaten, deren HMI-Nummern in der Sicherungsliste eingetragen wurden, werden nach dem Beschreiben vom Teileprogramm bei Reset in das (gepufferte) aktive Filesystem geschrieben.

Programmierbare Settingdaten sind:

```

(GCODE)
SD42000 $SC_THREAD_START_ANGLE        SF
SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP           DITS/DITE
SD42400 $SC_PUNCH_DWELLTIME           PDELAYON
SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB          SETMS
SD43200 $SA_SPIND_S                    S bei G94,G95,G97,G971,G972
SD43202 $SA_SPIND_CONSTCUT_S          S bei G96,G961,G962
SD43210 $SA_SPIND_MIN_VELO_G25        G25 S
SD43220 $SA_SPIND_MAX_VELO_G26        G26 S
SD43230 $SA_SPIND_MAX_VELO_LIMS       LIMS
SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE FPRPON
SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS       G26
SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS      G25
SD43700 $SA_OSCILL_REVERSE_POS1      OSP1
SD43710 $SA_OSCILL_REVERSE_POS2      OSP2
SD43720 $SA_OSCILL_DWELL_TIME1        OST1
SD43730 $SA_OSCILL_DWELL_TIME2        OST2
SD43740 $SA_OSCILL_VELO                FA
SD43750 $SA_OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES    OSNSC
SD43760 $SA_OSCILL_END_POS             OSE
SD43770 $SA_OSCILL_CTRL_MASK           OSCTRL
SD43780 $SA_OSCILL_IS_ACTIVE           OS
    
```

Der Wert von SD43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS (Arbeitsfeldebegrenzung plus) und SD43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS (Arbeitsfeldebegrenzung minus) soll nach jedem RESET, M02, M30 oder M17 im gepufferten RAM gespeichert werden.

--> PROG_SD_RESET_SAVE_TAB[0] = 43420

--> PROG_SD_RESET_SAVE_TAB[1] = 43430

siehe auch: 'REDEF: Attribute von NC-Sprachelementen ändern', Settingdaten/PRLOC

10712	NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB			EXP, N01, N12	TE1, B1	
-	Liste umprojektierter NC-Codes			STRING	POWER ON	
-						
-	200	-	-	-	2/2	M

Beschreibung: Bezeichner-Liste der vom Anwender umprojektierten NC-Codes
Die Liste ist wie folgt aufzubauen:
gerade Adresse: zu verändernder Bezeichner
darauffolgende ungerade Adresse: neuer Bezeichner
Umprojektiert werden können folgende drei Typen von NC-Codes:
1. G-Codes z.B.: G02, G64, ASPLINE...
2. NC-Adressen z.B.: RND, CHF, ...
3. Vordefinierte UP's z.B.: CONTPRON, ...

10713	M_NO_FCT_STOPRE			EXP, N12, N07	H2	
-	M-Funktion mit Vorlaufstopp			DWORD	POWER ON	
-						
-	15	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Die mit dem MD10713 \$MN_M_NO_FCT_STOPRE definierten M-Funktionen führen einen impliziten Vorlaufstopp aus.
D.h. die Interpretation der nächsten Teileprogrammzeile wird solange angehalten bis der Satz mit der so definierten M-Funktion vollständig abgearbeitet wurde (Quittung von PLC, Bewegung etc.).

10714	M_NO_FCT_EOP			EXP, N07	K1, H2	
-	M-Funktion für Spindel aktiv nach Reset			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M

Beschreibung: Für Spindeln, die in MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET eine '2' projektiert haben, wird bei Beendigung des Teileprogrammes mit dieser M-Funktion kein Spindelreset ausgelöst. Die Spindel bleibt damit über Teileprogrammende aktiv.
Vorschlag: M32
Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE
Korrespondiert mit:
MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET
MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE
MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

2.3 NC-Maschinendaten

10715	M_NO_FCT_CYCLE	EXP, N12, N07	H2, K1
-	Durch ein Unterprogramm zu ersetzende M-Funktion	DWORD	POWER ON
-			
-	30	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-
			7/2
			M

Beschreibung:

M-Nummer mit der ein Unterprogramm aufgerufen wird.

Der Name des Unterprogramms steht in MD10716 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_NAME[n]. Wird in einem Teileprogrammsatz die mit MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] festgelegte M-Funktion programmiert, wird am Satzende das in MD10716 \$MN_NO_FCT_CYCLE_NAME definierte Unterprogramm gestartet. Wird die M-Funktion im Unterprogramm nochmals programmiert, findet keine Ersetzung durch einen Unterprogrammaufruf mehr statt. Auch andere mit MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE projektierte Ersetzungen werden im Unterprogramm nicht ausgeführt. MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE wirkt sowohl im Siemens-Mode G290, als auch im externen Sprach-Mode G291.

Die mit MD10716 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_NAME[n] und MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME projektierten Unterprogramme dürfen nicht gleichzeitig in einem Satz (Teileprogrammzeile) wirksam werden, d.h. pro Satz kann maximal eine M/T-Funktionsersetzung wirksam werden. In dem Satz mit der M-Funktionsersetzung darf weder ein M98- noch ein modaler Unterprogramm-Aufruf programmiert sein.

Auch Unterprogrammrücksprung und Teileprogrammende sind nicht erlaubt. Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt.

Einschränkungen:

M-Funktionen mit fester Bedeutung und projektierbare M-Funktionen werden auf konkurrierende Einstellungen hin überprüft. Ein Konfliktfall wird mit einem Alarm gemeldet.

Folgende M-Funktionen werden geprüft:

- M0 bis M5,
- M17, M30,
- M19,
- M40 bis M45,
- M-Funktion zur Umschaltung Spindelbetrieb/Achsbetrieb laut MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (Vorbelegung M70)
- M-Funktionen für Nibbeln/Stanzen laut Projektierung über MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE sofern sie über MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION aktiviert wurden.
- bei applizierter externer Sprache (MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE) M19, M96-M99.

Ausnahme: die mit MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE festgelegten M-Funktionen für den Werkzeugwechsel.

10716	M_NO_FCT_CYCLE_NAME	EXP, N12, N07	K1
-	Unterprogrammname für M-Funktions-Ersetzung	STRING	POWER ON
-			
-	30	-	-
			7/2
			M

Beschreibung:

Im Maschinendatum steht der Name des Zyklus. Dieser Zyklus wird aufgerufen, wenn die M-Funktion aus dem MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE programmiert wurde.

Ist die M-Funktion in einem Bewegungssatz programmiert, so wird der Zyklus nach der Bewegung ausgeführt.

MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE wirkt sowohl im Siemens-Mode G290, als auch im externen Sprach-Mode G291.

Ist im Aufrufsatz eine T-Nummer programmiert, so kann die programmierte T-Nummer im Zyklus unter der Variablen \$P_TOOL abgefragt werden.

M- und T-Funktionsersetzung dürfen nicht gleichzeitig in einem Satz programmiert werden, d.h. pro Satz kann maximal eine M/T-Funktionsersetzung wirksam werden.

In dem Satz mit der M-Funktions- Ersetzung darf weder ein M98- noch ein modaler Unterprogramm-Aufruf programmiert sein.

Auch Unterprogrammrücksprung und Teileprogrammende sind nicht erlaubt.

Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt.

Korrespondiert mit:

MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,

MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME

10717	T_NO_FCT_CYCLE_NAME	EXP, N12, N07	K1
-	Name des Werkzeugwechselzyklus für T-Funktions-Ersetzung	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	7/2 M

Beschreibung:

Zyklennamen für Werkzeugwechselroutine bei Aufruf über T-Funktion.

Wird in einem Teileprogrammsatz eine T-Funktion programmiert, so wird am Satzende das in T_NO_FCT_CYCLE_NAME definierte Unterprogramm aufgerufen.

Die programmierte T-Nummer kann im Zyklus über die Systemvariablen \$C_T / \$C_T_PROG als Dezimalwert und über \$C_TS / \$C_TS_PROG als String (nur mit Werkzeugverwaltung) abgefragt werden. MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME wirkt sowohl im Siemens-Mode G290, als auch im externen Sprach-Mode G291.

MD10716 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_NAME und MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME dürfen nicht gleichzeitig in einem Satz wirksam werden, d.h. pro Satz kann maximal eine M/T-Funktionsersetzung wirksam werden. In dem Satz mit der T-Funktionsersetzung darf weder ein M98- noch ein modaler Unterprogramm-Aufruf programmiert sein. Auch Unterprogrammrücksprung und Teileprogrammende sind nicht erlaubt.

Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt.

Korrespondiert mit:

MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,

MD10716 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_NAME

10718	M_NO_FCT_CYCLE_PAR	EXP, N12, N07	K1
-	M-Funktionsersetzung mit Parametern	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	7/2 M

Beschreibung:

Wurde mit MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] / MD10716 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_NAME[n] eine M-Funktionsersetzung projektiert, so kann mit MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR für eine dieser M-Funktionen eine Parameterübergabe per Systemvariable wie bei der T-Funktionsersetzung spezifiziert werden. Die in den Systemvariablen abgelegten Parameter beziehen sich immer auf die Teileprogrammzeile in der die zu ersetzenden M-Funktion programmiert wurde.

Folgende Systemvariable stehen zur Verfügung:

\$C_ME : Adresserweiterung der substituierten M-Funktion

\$C_T_PROG : TRUE wenn Adresse T programmiert wurde

\$C_T : Wert der Adresse T (Integer)

\$C_TE : Adresserweiterung der Adresse T

\$C_TS_PROG : TRUE wenn Adresse TS programmiert wurde

\$C_TS : Wert der Adresse TS (String, nur mit Werkzeugverwaltung)

\$C_D_PROG : TRUE wenn Adresse D programmiert wurde

\$C_D : Wert der Adresse D

\$C_DL_PROG : TRUE wenn Adresse DL programmiert wurde

\$C_DL : Wert der Adresse DL

2.3 NC-Maschinendaten

10719	T_NO_FCT_CYCLE_MODE			EXP, N12, N07	K1	
-	Parametrierung der T-Funktionsersetzung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird die Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms für die Werkzeug bzw. Werkzeugkorrekturanwahl parametrisiert.

Bit 0 = 0:
 D bzw. DL Nummer wird an das Substitutionsunterprogramm übergeben (Default Wert)

Bit 0 = 1:
 die D bzw. DL Nummer wird nicht an das Substitutionsunterprogramm übergeben wenn folgende Bedingungen erfüllt sind: MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1 Programmierung von D/DL mit T oder der M Funktion, mit der der Werkzeug wechselzyklus aufgerufen wird, in einer Teileprogrammzeile

Bit 1 = 0
 Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms am Satzende (Default Wert)

Bit 1 = 1
 Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms am Satzanfang

Bit 2 = 0:
 Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms entsprechend Einstellung von Bit 1

Bit 2 = 1:
 Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms am Satzanfang und am Satzende

10720	OPERATING_MODE_DEFAULT			N01	H2	
-	Einstellung der Betriebsart nach Power On			BYTE	POWER ON	
-						
-	10	7, 7, 7, 7, 7, 7, 7...	0	12	7/2	M

Beschreibung:

Default-Betriebsart (BA) der Betriebsartengruppen (BAGs) nach Power-On:

Wenn von der PLC keine Betriebsart angewählt wird, sind alle zur BAG n gehörigen Kanäle nach Power-On in der durch OPERATING_MODE_DEFAULT[n -1] vorgegebenen Betriebsart:

0 = BA Automatik
 1 = BA Automatik, Unter-BA REPOS
 2 = BA MDA
 3 = BA MDA, Unter-BA REPOS
 4 = BA MDA, Unter-BA Teach In
 5 = BA MDA, Unter-BA Referenzpunktfahren
 6 = BA JOG
 7 = BA JOG, Unter-BA Referenzpunktfahren
 8 = BA AUTO, Unter-BA Teach In
 9 = BA AUTO, Unter-BA Teach In, Unter-BA Referenzpunktfahren
 10 = BA AUTO, Unter-BA Teach In, Unter-BA Repos
 11 = BA MDA, Unter-BA Teach In, Unter-BA Referenzpunktfahren
 12 = BA MDA, Unter-BA Teach In, Unter-BA Repos

Achtung: Abhängig vom Maschinendatum MD10721 \$MN_OPERATING_MODE_EXTENDED wird unter Umständen nicht die hier eingestellte Betriebsart bei Power-On eingenommen.

10721	OPERATING_MODE_EXTENDED			N01	H2	
-	Erweiterte Einstellung der Betriebsart nach Power On			BYTE	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Erweiterte Einstellung einer Betriebsart (BA) der Betriebsartengruppen (BAGs) nach Power-On:
 0 = Anwahl der Betriebsart entsprechend MD10720 \$MN_OPERATING_MODE_DEFAULT
 1 = Anwahl der Betriebsart JOG, wenn PLC-Signal "Retract-Daten verfügbar" (DB21-30 DBX377.5) in mindestens einem Kanal der Betriebsartengruppe gesetzt ist

10722	AXCHANGE_MASK			EXP, N01	K5	
-	Parametrierung des Achstausch-Verhaltens			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann man den Achstausch-Verhalten verändern.
 Bit0 = 1
 bedeutet, dass ein automatischer Achstausch über Kanäle auch dann stattfindet, wenn die Achse durch Waitp in einen neutralen Zustand gebracht wurde.
 Bit1 = 1
 bedeutet, dass ein AXCTSWE alle dem Kanal zuordenbaren Achs-Container-Achsen mittels impliziten GET bzw. GETD holt und einen Achstausch erst nach der Achs-Container-Rotation wieder erlaubt.
 Bit2 = 1
 bedeutet, dass bei einem GET ein Zwischensatz ohne Vorlaufstop erzeugt wird und erst im Hauptlauf geprüft wird, ob ein Reorganisieren erforderlich ist.
 Bit3 = 1 bedeutet, dass die NC eine Achstausch-Anforderung über die VDI-Nahtstelle nur ausführt für eine:
 - ausschließlich von der PLC kontrollierte Achse (MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 4 == 1)
 - fest zugeordnete PLC Achse (MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 5 == 1
 Für solche Achsen ist das VDI-Nahtstellen Signal 'Achstausch möglich' immer 1.
 Für alle anderen Achsen ist das VDI-Nahtstellen Signal 'Achstausch möglich' immer 0.
 Für fest zugeordnete PLC Achsen ist nur ein Achstausch von neutraler Achse zu PLC Achse
 bzw. von PLC Achse zu neutraler Achse möglich.
 Bit3 = 0 bedeutet, dass für jede Achse von der PLC ein Achstausch angefordert werden kann.
 Für fest zugeordnete PLC Achsen ist nur ein Achstausch von neutraler Achse zu PLC Achse
 bzw. von PLC Achse zu neutraler Achse möglich.

10724	NC_SYS_CODE_CONF_NAME_TAB			EXP, N01	TE1, B1	
-	Liste umprojektierter NC-Codes			STRING	POWER ON	
-						
-	20	-	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Bezeichner-Liste interner NC-Codes
 reserviert für interne Applikationen

2.3 NC-Maschinendaten

10735	JOG_MODE_MASK	EXP, N01	K1
-	Einstellungen für Betriebsart Jog	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0x1ff	7/2
			M

Beschreibung:

Bit 0:
 Joggen in Automatik ermöglichen.
 Joggen in Automatik wird ermöglicht, wenn alle Kanäle der BAG in Kanalzustand Reset sind und kein Kanal der BAG DRF angewählt hat. Mit der +/- Taste und dem Handrad wechselt die BAG intern nach JOG und die Achse bewegt sich. Nachdem die JOG-Bewegung beendet ist, wird auch intern nach AUTO zurückgewechselt.

Bit 1:
 Position mit AxFrame.
 Bei der Funktion 'Joggen auf Position' werden axiale Frames und, bei einer als Geometrieachse projektierten Achse, die Werkzeuglängenkorrektur berücksichtigt.

Bit 2:
 Fahren in Gegenrichtung.
 Bei den Funktionen 'Joggen auf Position' und 'Maschinenfestpunkt anfahren manuell' ist ein Verfahren in Gegenrichtung, d.h. weg von der vorgegebenen Position, erlaubt.

Bit 3:
 Werkzeugradiuskorrektur.
 Das MD21020 \$MC_WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS wirkt bei Jog-Bewegungen der Geometrieachsen.

Bit 4:
 Alarmeunterdrückung Arbeitsfeldbegrenzung im Basiskoordinatensystem in Jog.
 Alarme, die in Jog beim Erreichen einer Arbeitsfeldbegrenzung im Basiskoordinatensystem ausgegeben würden, werden unterdrückt.

Bit 5:
 Alarmeunterdrückung Arbeitsfeldbegrenzung im Werkstückkoordinatensystem in Jog.
 Alarme, die in Jog beim Erreichen einer Arbeitsfeldbegrenzung im Werkstückkoordinatensystem ausgegeben würden, werden unterdrückt.

Bit 6, 7:
 Joggen von Kreisen:
 Bit 7 und Bit 6 = 0: Ein Verfahren der 2. Geometrieachse der aktiven Ebene nach Plus zu einer Radiusvergrößerung, ein Verfahren nach Minus zu einer Radiusverkleinerung unabhängig davon ob Innen- oder Außenbearbeitung aktiv ist.
 Bit 7 = 1 und Bit 6 = 0: Ein Verfahren der 2. Geometrieachse der aktiven Ebene nach Plus fährt immer in Richtung zum begrenzenden Kreis hin. D.h. bei Innenbearbeitung wird der Radius vergrößert und bei Außenbearbeitung verkleinert.
 Bit 7 = 1 und Bit 6 = 1: Ein Verfahren der 2. Geometrieachse der aktiven Ebene nach Minus fährt immer in Richtung zum begrenzenden Kreis hin. D.h. bei Innenbearbeitung wird der Radius vergrößert und bei Außenbearbeitung verkleinert.

Bit 8:
 Bit 8 = 0 Bei einer JOG-Retract-Bewegung kann die Rückzugsachse nur in Plus-Richtung gejoggt werden.
 Bit 8 = 1 Bei einer JOG-Retract-Bewegung kann die Rückzugsachse in Plus- und Minus-Richtung gejoggt werden.

Bit 9-31:
 z.Z. unbelegt.

10750	SPRINT_FORMAT_P_CODE			N12	PGA	
-	String-Codierung des SPRINT-Formats %P			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	I

Beschreibung: Beschreibung:
Festlegung des Zeichen- bzw. Lochstreifen-Codes, mit dem der String codiert wird, den der SPRINT-Befehl mit Formatsteuerzeichen %P generiert:
0: ASCII
1: ISO (DIN66024)
2: EIA (RS-244)

10751	SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL			N12	PGA	
-	Parametrierung des SPRINT-Formats %P			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	I

Beschreibung: Beschreibung:
Parametrierung der Formatbeschreibung %n.mP des SPRINT-Befehls
Wertebereich:
0: Die Formatangabe %n.mP generiert aus einem Übergabeparameter vom Typ REAL oder INT einen String, der aus einer Ganzzahl mit n + m Stellen besteht. Dabei representieren die ersten n Stellen die Vorkommastellen und die folgenden m Stellen die Nachkommastellen des Übergabeparameters. Fehlende Nachkommastellen werden mit 0 aufgefüllt. Sind mehr als m Nachkommastellen vorhanden wird gerundet. Fehlende Vorkommastellen werden mit Leerzeichen aufgefüllt.
1: Die Formatangabe %n.mP generiert aus einem Übergabeparameter vom Typ REAL oder INT einen String, der aus einer Dezimalzahl mit bis zu n Vorkommastellen, dem Dezimalpunkt und m Nachkommastellen besteht, die ggf. mit 0 aufgefüllt oder gerundet werden.

10760	G53_TOOLCORR			N12	FBFA	
-	Wirkungsweise bei G53, G153 und SUPA			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird festgelegt, ob bei den Sprachbefehlen G53, G153 und SUPA auch die Werkzeuglängen- und die Werkzeugradiuskorrektur unterdrückt werden soll.
Das Maschinendatum ist bitcodiert.
Bit 0 = 0: G53, G153 und SUPA ist ein satzweises Unterdrücken von Nullpunktverschiebungen. Die aktive Werkzeuglängen- und Werkzeugradiuskorrektur bleibt erhalten.
Bit 0 = 1: G53, G153 und SUPA ist ein satzweises Unterdrücken von Nullpunktverschiebungen, aktiver Werkzeuglängen- und Werkzeugradiuskorrektur. Das Verhalten bezüglich der Werkzeuglängen kann mit Bit 1 modifiziert werden.
Bit 1 wird nur ausgewertet, wenn Bit 0 den Wert 1 hat.
Bit1 = 0: Ist Bit 0 gesetzt, wird die Werkzeuglänge bei G53, G153 und SUPA immer unterdrückt.
Bit1 = 1: Ist Bit 0 gesetzt, wird die Werkzeuglänge bei G53, G153 und SUPA nur dann unterdrückt, wenn nicht im gleichen Satz eine Schneide angewählt wird (das kann auch die bereits aktive Schneide sein).

2.3 NC-Maschinendaten

10800	EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN	EXP, N12	H2
-	1. M-Funktion für die Kanalsynchronisation	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-
			7/2
			M

Beschreibung: M-Nummer der ersten M-Funktion, mit der eine Kanal-(Programm-)Synchronisation im ISO2/3-Mode durchgeführt werden kann.
Um Konflikte mit Standard-M-Funktionen zu vermeiden, ist als kleinster Wert 100 erlaubt. Wird ein Wert zwischen 0 - 99 eingegeben, wird der Alarm 4170 ausgegeben.

10802	EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX	EXP, N12	H2
-	Letzte M-Funktion für die Kanalsynchronisation	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-
			7/2
			M

Beschreibung: M-Nummer der letzten M-Funktion, mit der eine Kanal-(Programm-)Synchronisation im ISO2/3-Mode durchgeführt werden kann.
Das Maschinendatum definiert zusammen mit MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN einen M-Nummernbereich, der für die Kanalsynchronisation reserviert ist. Der Bereich darf maximal 10 * Kanalanzahl groß sein, da für jeden Kanal nur 10 WAIT-Marken gesetzt werden dürfen.
Wird ein Wert zwischen 0 - 99 oder kleiner als MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN, wird der Alarm 4170 ausgegeben.

10804	EXTERN_M_NO_SET_INT	EXP, N12	H2, K1
-	M-Funktion für ASUP Aktivierung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	96	-
			7/2
			M

Beschreibung: M-Funktionsnummer, mit der im ISO2/3-Mode ein Interruptprogramm (ASUP) aktiviert wird. Das Interruptprogramm wird immer mit dem 1. schnellen Eingang der NC gestartet.
Die im Maschinendatum definierte M-Nummer ersetzt M96 im externen Sprachmode.
Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE
Korrespondiert mit:
MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

10806	EXTERN_M_NO_DISABLE_INT	EXP, N12	H2, K1
-	M-Funktion für ASUP Deaktivierung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	97	-
			7/2
			M

Beschreibung: M-Funktionsnummer, mit der im ISO2/3-Mode ein Interruptprogramm (ASUP) deaktiviert wird.
Die im Maschinendatum definierte M-Nummer ersetzt M97 im externen Sprachmode.

Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE
 MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
 MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
 MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
 MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE
 MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
 MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
 MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
 MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
 MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
 MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

10808	EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96	EXP, N12	FBFA
-	Interruptprogramm (ASUP) aktivieren	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		0x7FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung: Mit dem Setzen der verschiedenen Bits kann der Ablauf der mit M96 P.. aktivierten Interruptroutine beeinflusst werden.

Bit 0 = 0

kein Interrupt-Programm möglich, M96/M97 sind normale M-Funktionen

Bit 0 = 1

Aktivierung eines Interrupt-Programms mit M96/M97 erlaubt

Bit 1 = 0

Teileprogramm mit der Endposition des nächsten Satz nach dem Unterbrechungssatz weiterbearbeiten

Bit 1 = 1

Teileprogramm ab der Unterbrechungsposition weiterbearbeiten

Bit 2 = 0

Das Interruptsignal unterbricht den aktuellen Satz sofort und startet die Interruptroutine

Bit 2 = 1

Die Interruptroutine wird erst am Ende des Satzes gestartet.

Bit 3 = 0

Bearbeitungszyklus bei einem Interuptsignal unterbrechen

Bit 3 = 1

Interrupt-Programm erst am Ende des Bearbeitungszyklus starten.

10810	EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL	EXP, N12	FBFA
-	Zuordnung der Messeingänge für G31 P..	UBYTE	POWER ON
-			
-	4	1, 1, 1, 1	0
		0x3	7/2 M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird eine Zuordnung der Messeingänge 1 und 2 zu den mit G31 P1 (- P4) programmierten P-Nummern festgelegt. Das Maschinendatum ist Bit- Codiert. Es werden nur Bit 0 und Bit 1 ausgewertet. Ist z. B. in MD10810 \$MN_EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL[1] das Bit 0 = 1, wird mit G31 P2 der 1. Messeingang aktiviert. Mit MD10810 \$MN_EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL[3]=2 wird mit G31 P4 der 2. Messeingang aktiviert.

Bit 0: = 0, Messeingang 1 bei G31 P1 (- P4) nicht auswerten

Bit 0: = 1, Messeingang 1 bei G31 P1 (- P4) aktivieren

Bit 1: = 0, Messeingang 2 bei G31 P1 (- P4) nicht auswerten

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 1: = 1, Messeingang 2 bei G31 P1 (- P4) aktivieren

10812	EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON	EXP, N12	FBFA
-	Doppelrevolverkopf mit G68	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	FALSE
-		TRUE	7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob mit G68 eine Doppelschlittenbearbeitung (Kanalsynchronisation für 1. und 2. Kanal) gestartet werden soll oder das zweite Werkzeug eines Doppelrevolvers (= zwei, mit dem im SD42162 SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST definierten Abstand, fest miteinander verbundene Werkzeuge) aktiviert werden soll.

FALSE:
Kanalsynchronisation für Doppelschlittenbearbeitung

TRUE:
2. Werkzeug eines Doppelrevolvers einwechseln (= \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DISTANCE als additive Nullpunktverschiebung und Spiegeln um Z- Achse aktivieren)

10814	EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE	EXP, N12	H2, K1
-	Makroaufruf über M-Funktion	DWORD	POWER ON
-			
-	30	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-
			7/2
			M

Beschreibung: M-Nummer mit der ein Makro aufgerufen wird.

Der Name des Unterprogramms steht in MD10815 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME[n]. Wird in einem Teileprogrammsatz die mit MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE[n] festgelegte M-Funktion programmiert, wird das in MD10815 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME[n] definierte Unterprogramm gestartet, alle im Satz programmierten Adressen werden in die dazugehörigen Variablen geschrieben.

Wird die M-Funktion im Unterprogramm nochmals programmiert, findet die Ersetzung durch einen Unterprogrammaufruf nicht mehr statt.

MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE[n] wirkt nur im externen Sprach-Mode G291. Die mit MD10815 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME[n] projektierten Unterprogramme dürfen nicht gleichzeitig in einem Satz (Teileprogrammzeile) wirksam werden, d.h. pro Satz kann maximal eine M-Funktionsersetzung wirksam werden. In dem Satz mit der M-Funktionsersetzung darf weder ein M98- noch ein modaler Unterprogramm-Aufruf programmiert sein.

Auch Unterprogrammrückprung und Teileprogrammende sind nicht erlaubt. Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt. Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE

Korrespondiert mit:

MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
 MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
 MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
 MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
 MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
 MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
 MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
 MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
 MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
 MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

10815	EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME	EXP, N12	H2
-	Unterprogrammname für Makroaufruf über M-Funktion	STRING	POWER ON
-			
-	30	-	-
			7/2
			M

Beschreibung: Name des Unterprogramms, das bei Aufruf über die mit MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE[n] definierte M-Funktion gestartet wird.

10816	EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE	EXP, N12	FBFA
-	Makroaufruf über G-Funktion	DOUBLE	POWER ON
-			
-	50	-1., -1., -1., -1., -1., -1., -1., -1., -1....	-MD_DBLMAX
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: G-Nummer mit der ein Makro aufgerufen wird.
Der Name des Unterprogramms steht in MD10817 \$MN_EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME[n].
Wird in einem Teileprogrammsatz die mit MD10816 \$MN_EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE[n] festgelegte G-Funktion programmiert, wird das in MD10817 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME[n] definierte Unterprogramm gestartet. Alle im Satz programmierten Adressen werden in die dazugehörigen \$C_xx Variablen geschrieben.
Ist bereits ein Unterprogrammaufruf über ein M/G-Makro oder eine M-Substitution aktiv, wird kein Unterprogrammaufruf ausgeführt. Ist in diesem Fall eine Standard-G-Funktion programmiert, wird diese ausgeführt, andernfalls wird der Alarm 12470 ausgegeben.
MD10816 \$MN_EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE[n] wirkt nur im externen Sprach-Mode G291.
In einem Satz darf nur ein Unterprogrammaufruf stehen. D. h., in einem Satz darf immer nur eine M/G-Funktionsersetzung programmiert werden und es darf kein zusätzlicher Unterprogramm- (M98) oder Zyklenuufruf im Satz stehen.
Auch Unterprogrammrückprung und Teileprogrammende im selben Satz sind nicht erlaubt.
Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt.

10817	EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME	EXP, N12	FBFA
-	Unterprogrammname für Makroaufruf über G-Funktion	STRING	POWER ON
-			
-	50	-	-
			7/2
			M

Beschreibung: Name des Unterprogramms, das bei Aufruf über die mit MD10816 \$MN_EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE[n] definierte G-Funktion gestartet wird.

10818	EXTERN_INTERRUPT_NUM_ASUP	EXP, N12	FBFA
-	Interruptnummer für ASUP-Start (M96)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	1
		8	7/2
			M

Beschreibung: Nummer des Interrupteingangs, mit dem ein im ISO-Mode aktiviertes asynchrones Unterprogramm ASUP gestartet wird. (M96 <Programmnummer>)

10820	EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC	EXP, N12	FBFA
-	Interruptnummer für Schnelrückzug (G10.6)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	2	1
		8	7/2
			M

Beschreibung: Nummer des Interrupteingangs, mit dem im ISO-Mode ein Schnelrückzug auf die mit G10.6 programmierte Position ausgelöst wird.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

10830	EXTERN_PRINT_DEVICE			EXP, N12	FBFA	
-	Ausgabegerät für ISOPRINT			STRING	POWER ON	
-						
-	-	-	-	-	7/2	I

Beschreibung: Pfad des Ausgabegerätes für ISOPRINT

10831	EXTERN_PRINT_MODE			EXP, N12	FBFA	
-	Ausgabegerät für ISOPRINT parametrieren			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x3f	7/2	I

Beschreibung: Ausgabegerät für ISOPRINT parametrieren
 Bit 0: 0= synchrone Ausgabe
 1= asynchrone Ausgabe
 Bit 1: 0= exklusive Belegung
 1= shared Belegung
 Bit 2: Ausgabe von DC2 (H12) beim Öffnen
 Bit 3: Ausgabe von DC4 (H14) beim Schließen
 Bit 4: Ausgabe-String wird mit LF abgeschlossen
 Bit 5: Ausgabe-String wird mit CR + LF abgeschlossen

10850	MM_EXTERN_MAXNUM_OEM_GCODES			EXP, N01, N12	-	
-	Maximale Anzahl der OEM-G-Codes			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1000	1/1	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird die Anzahl der G-Codes definiert, die für eine externe Sprache über eine OEM-Applikation implementiert werden.

10880	MM_EXTERN_CNC_SYSTEM			N01, N12	FBFA	
-	Definition des zu adaptierenden Steuerungssystems			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	-	1	3	7/2	M

Beschreibung: Festlegung des externen CNC-Systems, dessen Teileprogramme auf der SINUMERIK-Steuerung neben SINUMERIK-Code (ISO_1) abgearbeitet werden sollen:
 1: ISO_21: System Fanuc0 Milling (ab 5.1)
 2: ISO_31: System Fanuc0 Turning (ab P5.2)
 3: externe Sprache über OEM-Applikation (ab P6.2)
 4: ISO_22: System Fanuc0 Milling (ab P7.)
 5: ISO_32: System Fanuc0 Turning (ab P7.)

10881	MM_EXTERN_GCODE_SYSTEM			N01, N12	FBFA	
-	ISO_3 Mode: GCodeSystem			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung: Festlegung des GCodeSystems, das im ISO_3 Mod (Turning) aktiv abgearbeitet werden sollen:
 Wert = 0 : ISO_3: Code System B
 Wert = 1 : ISO_3: Code System A
 Wert = 2 : ISO_3: Code System C

2.3 NC-Maschinendaten

Wird in das MD10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO ein Wert > 0 eingetragen, wirkt das MD10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO nicht.

MD10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO hat Vorrang vor MD10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO.

10889	EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO			N12	FBFA	
-	Stellenzahl für die Korrekturnummer im ISO-Mode			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	8	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam bei MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM == 2. Stellenanzahl Korrekturnummer im programmierten T-Wort. Aus dem programmierten T-Wort werden die über MD10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO angegebene Anzahl Stellen als Korrekturnummer interpretiert. Die folgenden Stellen adressieren die Werkzeugnummer.

10890	EXTERN_TOOLPROG_MODE			N12	FBFA	
-	Werkzeugwechsel-Programm bei externer Sprache			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration der Programmierung des Werkzeugwechsels bei externer Programmiersprache:

Bit0=0:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning: Im T-Wort werden Werkzeugnummer und Korrekturnummer programmiert. \$MN_DIGITS_TOOLNO bestimmt die Anzahl der führenden Stellen, die die Werkzeugnummer bilden.
Beispiel:
\$MN_DIGITS_TOOLNO = 2
T=1234 ; Werkzeugnummer 12,
; Korrekturnummer 34

Bit0=1:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning: Im T-Wort wird nur die Werkzeugnummer programmiert. Korrekturnummer == Werkzeugnummer. \$MN_DIGITS_TOOLNO ist irrelevant.
Beispiel:
T=12 ; Werkzeugnummer 12
; Korrekturnummer 12

Bit1=0:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning:
Ist die Anzahl der im T-Wort programmierten Stellen gleich der in MD10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO bestimmten Anzahl, so werden führende 0 ergänzt
Bit1=1:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning:
Ist die Anzahl der im T-Wort programmierten Stellen gleich der in MD10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO angegebenen Stellenanzahl, so gilt die programmierte Nummer als Korrekturnummer und Werkzeugnummer

Bit2=0:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning: ISO T Korrekturanwahl nur mit D (Siemens Schneidnummer)
Bit2=1:
Wirkt nur bei ISO-Mode Turning: ISO T Korrekturanwahl nur mit H (\$TC_DPH[t,d])

Bit6=0:

Die Korrekturspeicher für die Werkzeuglänge und den Werkzeugradius sind der Art gekoppelt, dass mit der Programmierung von H oder D immer Werkzeuglänge und Werkzeugradius angewählt werden.

Bit6=1:

Die Korrekturspeicher für die Werkzeuglänge und den Werkzeugradius sind entkoppelt, so dass mit der Programmierung von H die Nummer des Werkzeuglängenwertes und mit der Programmierung von D die Nummer des Werkzeugradiuswerts angewählt wird.

Bit7=0:

Wirkt nur bei ISO-Mode Turning. Bei aktiver T-Substitution (MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME) wird die im T-Wort programmierte H-Nummer dem Zyklus in der Variable \$C_D übergeben.

Bit7=1:

Wirkt nur bei ISO-Mode Turning. Bei aktiver T-Substitution (MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME) wird die, der im T-Wort programmierten H-Nummer entsprechende Siemens Schneidenummer D, dem Zyklus in der Variable \$C_D übergeben.

10900	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1			N09	T1	
-	Anzahl der Positionen für Teilungstabelle 1			DWORD	RESET	
-						
-	-	0	0	60	7/2	M

Beschreibung: Mit der Teilungspositionstabelle erfolgt die Zuordnung zwischen den Teilungspositionen [n] der Teilungsachse und den Achspositionen in der gültigen Maßeinheit (mm, inch oder Grad). Die Anzahl der in der Tabelle 1 verwendeten Teilungspositionen wird durch das MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 festgelegt. In der Tabelle 1 müssen diese Teilungspositionen mit gültigen Werten belegt sein. Alle Teilungspositionen der Tabelle größer der in dem Maschinendatum festgelegten Anzahl werden nicht berücksichtigt. Maximal können 60 Teilungspositionen (0 bis 59) in die Tabelle eingetragen werden.

Tabellenlänge = 0 bedeutet, dass die Tabelle nicht ausgewertet wird. Ist die Länge ungleich 0, so muss die Tabelle einer Achse mit dem MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB zugeordnet werden.

Ist die Teilungsachse als Rundachse (MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "1") mit Modulo 360° (MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO = "1") definiert, so wird mit dem Maschinendatum die letzte Teilungsposition festgelegt, nach der bei weiterer Verfahrensbewegung in positiver Drehrichtung die Teilungspositionen wieder von 1 beginnen.

Sonderfälle:

Alarm 17090 "Wert größer als Obergrenze", falls im MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 Werte größer 60 eingetragen werden.

Korrespondiert mit:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (Achse ist Teilungsachse)
 MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 (Teilungspositionstabelle 1)
 MD30300 \$MA_IS_ROT_AX (Rundachse)
 MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO (Moduloumwandlung für Rundachse)

10910	INDEX_AX_POS_TAB_1			N09	T1	
mm/inch, Grad	Teilungspositionstabelle 1			DOUBLE	RESET	
-						
-	60	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit der Teilungspositionstabelle erfolgt die Zuordnung zwischen den Teilungspositionen [n] der Teilungsachse und den Positionen in der gültigen Maßeinheit (mm, inch oder Grad).

[n] = Index für die Eingabe der Teilungspositionen in die Teilungspositionstabelle

2.3 NC-Maschinendaten

Bereich: 0 y n x 59, wobei 0 der 1. Teilungsposition entspricht und 59 der 60. Teilungsposition.

Beachte:

Bei Programmierung auf die absolute Teilungsposition (z.B. CAC) wird mit Teilungsposition 1 begonnen. Dies entspricht der mit Index n = 0 in der Teilungspositionstabelle eingetragenen Teilungsposition.

Bei der Eingabe der Teilungspositionen ist folgendes zu beachten:

- Maximal können in der Tabelle 60 verschiedene Teilungspositionen abgelegt werden.
- Der 1. Eintrag in der Tabelle entspricht Teilungsposition 1; der n-te Eintrag somit Teilungsposition n.
- Die Teilungspositionen müssen in aufsteigender Reihenfolge, beginnend vom negativen zum positiven Verfahrbereich, ohne Lücken in die Tabelle eingetragen werden. Dabei dürfen aufeinanderfolgende Positionswerte nicht identisch sein.
- Ist die Teilungsachse als Rundachse (MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "1") mit Modulo 360° (MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO = "1") definiert, so sind die Positionswerte auf den Bereich 0o x Pos. < 360o beschränkt.

Die Anzahl der in der Tabelle verwendeten Teilungspositionen wird durch das MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 festgelegt.

Durch Eintrag des Wertes 1 in das axiale MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB wird der jeweiligen Achse die Teilungspositionstabelle 1 zugeordnet.

Sonderfälle:

Alarm 17020 "unerlaubter Array-Index", falls mehr als 60 Positionen in die Tabelle eingetragen werden.

Korrespondiert mit:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (Achse ist Teilungsachse)

MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 (Anzahl der in Tabelle 1 verwendeten Teilungspositionen)

MD30300 \$MA_IS_ROT_AX (Rundachse)

MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO (Moduloumwandlung für Rundachse)

10920	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2			N09	T1	
-	Anzahl der Positionen für Teilungsachstabelle 2			DWORD	RESET	
-						
-	-	0	0	60	7/2	M

Beschreibung:

Mit der Teilungspositionstabelle erfolgt die Zuordnung zwischen den Teilungspositionen [n] der Teilungsachse und den Achspositionen in der gültigen Maßeinheit (mm, inch oder Grad). Die Anzahl der in der Tabelle 2 verwendeten Teilungspositionen wird durch das MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 festgelegt.

In der Tabelle 2 müssen diese Teilungspositionen mit gültigen Werten belegt sein. Alle Teilungspositionen der Tabelle größer der in dem Maschinendatum festgelegten Anzahl werden nicht berücksichtigt.

Maximal können 60 Teilungspositionen (0 bis 59) in die Tabelle eingetragen werden. Tabellenlänge = 0 bedeutet, dass die Tabelle nicht ausgewertet wird. Ist die Länge ungleich 0, so muss die Tabelle einer Achse mit MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB zugeordnet werden.

Ist die Teilungsachse als Rundachse (MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "1") mit Modulo 360° (MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO = "1") definiert, so wird mit dem Maschinendatum die letzte Teilungsposition festgelegt, nach der bei weiterer Verfahrbewegung in positiver Drehrichtung die Teilungspositionen wieder von 1 beginnen.

Nicht relevant bei Werkzeugmagazinen (Revolver, Kettenmagazin)

Sonderfälle:

Alarm 17090 "Wert größer als Obergrenze", falls im MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 Werte größer 60 eingetragen werden.

Korrespondiert mit:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (Achse ist Teilungsachse)
 MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 (Teilungspositionstabelle 2)
 MD30300 \$MA_IS_ROT_AX (Rundachse)
 MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO (Moduloumwandlung für Rundachse)

10930	INDEX_AX_POS_TAB_2			N09	T1	
mm/inch, Grad	Teilungspositionstabelle 2			DOUBLE	RESET	
-						
-	60	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Mit der Teilungspositionstabelle erfolgt die Zuordnung zwischen den Teilungspositionen [n] der Teilungsachse und den Positionen in der gültigen Maßeinheit (mm, inch oder Grad).

[n] = Index für die Eingabe der Teilungspositionen in die Teilungspositionstabelle
 Bereich: 0 y n x 59, wobei 0 der 1. Teilungsposition entspricht und 59 der 60. Teilungsposition

Beachte:

Bei Programmierung auf die absolute Teilungsposition (z.B. CAC) wird mit Teilungsposition 1 begonnen. Dies entspricht der mit Index n = 0 in der Teilungspositionstabelle eingetragenen Teilungsposition.

Bei der Eingabe der Teilungspositionen ist folgendes zu beachten:

- Maximal können in der Tabelle 60 verschiedene Teilungspositionen abgelegt werden.
- Der 1. Eintrag in der Tabelle entspricht Teilungsposition 1; der n-te Eintrag somit Teilungsposition n.
- Die Teilungspositionen müssen in aufsteigender Reihenfolge, beginnend vom negativen zum positiven Verfahrbereich, ohne Lücken in die Tabelle eingetragen werden. Dabei dürfen aufeinanderfolgende Positionswerte nicht identisch sein.
- Ist die Teilungsachse als Rundachse (MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "1") mit Modulo 360° (MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO = "1") definiert, so sind die Positionswerte auf den Bereich 0° x Pos. < 360° beschränkt.

Die Anzahl der in der Tabelle verwendeten Teilungspositionen wird durch das MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 festgelegt.

Durch Eintrag des Wertes 1 in das axiale MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB wird der jeweiligen Achse die Teilungspositionstabelle 1 zugeordnet.

Sonderfälle:

Alarm 17020 "unerlaubter Array-Index", falls mehr als 60 Positionen in die Tabelle eingetragen werden.

Korrespondiert mit:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (Achse ist Teilungsachse)
 MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (Anzahl der in Tabelle 2 verwendeten Teilungspositionen)
 MD30300 \$MA_IS_ROT_AX (Rundachse)
 MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO (Moduloumwandlung für Rundachse)

10940	INDEX_AX_MODE			EXP	T1	
-	Einstellungen für Teilungsposition			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1	7/2	M

Beschreibung:

Beeinflusst die Anzeige von Teilungspositionen (AA_ACT_INDEX_AX_POS_NO und aaActIndexAxPosNo).

Bit 0 = 0:

Teilungspositionsanzeige ändert sich beim Erreichen/Überfahren der Teilungsposition (Teilungsbereich liegt zwischen den Teilungspositionen, kompatibles Verhalten).

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 0 = 1:

Teilungspositionsanzeige ändert sich beim Überschreiten der halben Teilungsachseposition (Teilungsbereich liegt quasi symmetrisch um die Teilungsposition).

11100	AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN			N01, N07, N02	H2	
-	Anzahl der auf HIFU-Gruppen verteilten Hilfsfunktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1	1	255	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Hilfsfunktionen, die über AUXFU_ASSIGN_TYPE, AUXFU_ASSIGN_EXTENTION, AUXFU_ASSIGN_VALUE, AUXFU_ASSIGN_GROUP einer Gruppe zugeordnet werden können. Es zählen nur die anwenderdefinierten Hilfsfunktionen, nicht die vordefinierten Hilfsfunktionen.
 Korrespondiert mit:
 MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n].

11110	AUXFU_GROUP_SPEC			N07	H2	
-	Hilfsfunktionsgruppenspezifikation			UDWORD	POWER ON	
-						
-	168	0x81, 0x21, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Hiermit wird das Ausgabeverhalten der Hilfsfunktionen einer Gruppe spezifiziert. Das Ausgabeverhalten einer projektierten Hilfsfunktion durch MD22080 \$MC_AUXFU_PREDEF_SPEC[preIndex] oder MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] ist jedoch höherprior.
 Bit 0 = 1 Quittierung "normal" nach einen OB1-Takt
 Bit 1 = 1 Quittierung "quick" mit OB40
 Bit 2 = 1 keine vordefinierte Hilfsfunktion
 Bit 3 = 1 keine Ausgabe an die PLC
 Bit 4 = 1 Spindelreaktion nach der Quittung durch die PLC
 Bit 5 = 1 Ausgabe vor der Bewegung
 Bit 6 = 1 Ausgabe während der Bewegung
 Bit 7 = 1 Ausgabe am Satzende
 Bit 8 = 1 keine Ausgabe nach Satzsuchlauf Type 1,2,4
 Bit 9 = 1 Aufsammlung während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
 Bit 10 = 1 keine Ausgabe während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
 Bit 11 = 1 kanalübergreifende Hilfsfunktion während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
 Bit 12 = 1 Ausgabe erfolgte über Synchronaktion
 Bit 13 = 1 implizite Hilfsfunktion
 Bit 14 = 1 aktives M01
 Bit 15 = 1 keine Ausgabe während Einfahr-Testlauf
 Bit 16 = 1 Nibbeln aus
 Bit 17 = 1 Nibbeln ein
 Bit 18 = 1 Nibbeln
 Das MD ist für jede vorhandene Hilfsfunktionsgruppe zu definieren.
 Der Index [n] entspricht dem Hilfsfunktionsgruppenindex: 0..63

Die Zuordnung einzelner Hilfsfunktionen zu bestimmten Gruppen wird in kanalspez. Maschinendaten festgelegt (AUXFU_PREDEF_TYPE, AUXFU_PREDEF_EXTENTION, AUXFU_PREDEF_VALUE, AUXFU_PREDEF_GROUP, AUXFU_ASSIGN_TYPE, AUXFU_ASSIGN_EXTENTION, AUXFU_ASSIGN_VALUE, AUXFU_ASSIGN_GROUP).

M0, M1, M2, M17 und M30 werden defaultmäßig der Gruppe 1 zugeordnet.

Die Spezifikation dieser Gruppe (0x81: Ausgabedauer 1 OB1 Durchlauf, Ausgabe am Satzende) darf nicht verändert werden.

Alle spindelspez. Hilfsfunktionen (M3, M4, M5, M19, M70) werden defaultmäßig der Gruppe 2 zugeordnet.

Werden mehrere Hilfsfunktionen mit unterschiedlichen Ausgabetypen (vor / während / am Ende der Bewegung) in einem Satz mit Bewegung programmiert, erfolgt die Ausgabe der einzelnen Hifus entsprechend ihrem Ausgabetyt.

In einem Satz ohne Bewegung werden alle Hilfsfunktionen gleichzeitig ausgegeben.

Standardvorbesetzung:

AUXFU_GROUP_SPEC[0]=81H

AUXFU_GROUP_SPEC[1]=21H

AUXFU_GROUP_SPEC[2]=41H

...

AUXFU_GROUP_SPEC[n]=41H

11120	LUD_EXTENDED_SCOPE			N01	PG	
-	Funktion 'programmglobale Anwenderdaten (PUD)' aktiv			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Funktion "programmglobale Anwenderdaten (PUD)" aktivieren:

MD = 0: Anwenderdaten der Hauptprogrammebene wirken nur in dieser Ebene.

MD = 1: Anwenderdaten der Hauptprogrammebene sind auch in den Unterprogrammebenen sichtbar.

11140	GUD_AREA_SAVE_TAB			N01	-	
-	Zusätzliche Sicherung für GUD-Bausteine			UDWORD	SOFORT	
-						
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x1	7/2	M

Beschreibung:

Diese Datum gibt an, mit welchem Bereich der Inhalt des GUD Bausteins zusätzlich gesichert wird.

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[0] : SGUD_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[1] : MGUD_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[2] : UGUD_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[3] : GUD4_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[4] : GUD5_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[5] : GUD6_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[6] : GUD7_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[7] : GUD8_DEF

MD11140 \$MN_GUD_AREA_SAVE_TAB[8] : GUD9_DEF

BitNr. Hexadez Bedeutung bei gesetztem Bit
Wert

0 (LSB) 0x00000001 Bereich TOA

2.3 NC-Maschinendaten

11160	ACCESS_EXEC_CST	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CST_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CST_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist.

11161	ACCESS_EXEC_CMA	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CMA_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CMA_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist.

11162	ACCESS_EXEC_CUS	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CUS_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/3
			U

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CUS_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 oder 2 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller bzw. Inbetriebnahme / Service aktiv ist.

11165	ACCESS_WRITE_CST	N01	-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CST_DIR	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CST_DIR einstellen:
 Programmen zugeordnet wird:
 Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist. Der Wert 0 ist nicht zulässig.

11166	ACCESS_WRITE_CMA	N01	-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CMA_DIR	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CMA_DIR einstellen:
 Programmen zugeordnet wird:
 Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist. Der Wert 0 ist nicht zulässig.

11167	ACCESS_WRITE_CUS	N01	-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CUS_DIR	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-1
		7	7/3
			U

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CUS_DIR einstellen:
 Programmen zugeordnet wird:
 Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0

2.3 NC-Maschinendaten

Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 oder 2 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller bzw. Inbetriebnahme / Service aktiv ist. Der Wert 0 ist nicht zulässig.

11170	ACCESS_WRITE_SACCESS	N01	-
-	Schreibschutz für _N_SACCESS_DEF	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_SACCESS_DEF einstellen:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist.

11171	ACCESS_WRITE_MACCESS	N01	-
-	Schreibschutz für _N_MACCESS_DEF	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/2
			M

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF einstellen:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller aktiv ist.

11172	ACCESS_WRITE_UACCESS	N01	-
-	Schreibschutz für _N_UACCESS_DEF	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	1
		7	7/3
			U

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF einstellen:
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3
 Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0
 Das Maschinendatum kann mit dem Wert 1 oder 2 nur beschrieben werden, wenn auch das Kennwort für Maschinenhersteller bzw. Inbetriebnahme / Service aktiv ist.

11200	INIT_MD	EXP, N01	IAF, IA			
-	Laden der Standard-Maschinendaten beim nächsten Hochlauf	UBYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3f	7/2	M

Beschreibung:

Nach dem Setzen des MD11200 \$MN_INIT_MD muss ein Power On ausgelöst werden. Beim Hochlauf wird die Funktion ausgeführt und das MD wieder auf den Wert "0" zurückgesetzt.

Bedeutung der Eingabe:

Bit 0 gesetzt:

Beim nächsten NCK-Hochlauf werden alle Maschinendaten (mit Ausnahme der speicherkonfigurierenden Daten) mit den einkompilierten Werten überschrieben.

Bit 1 gesetzt:

Beim nächsten NCK-Hochlauf werden alle speicherkonfigurierenden Maschinendaten mit den einkompilierten Werten überschrieben.

Bit 2 gesetzt:

Beim nächsten Hochlauf werden die über Compile-Zyklen eingebrachten OEM-Maschinendaten und die SIEMENS-Zyklen-Maschinendaten aus dem gepufferten Speicher gelöscht.

Bit 3 gesetzt:

Beim nächsten Hochlauf werden alle Settingdaten mit den einkompilierten Werten überschrieben.

Bit 4 gesetzt:

Beim nächsten Hochlauf werden alle Optionsdaten mit den einkompilierten Werten überschrieben.

Bit 5 gesetzt:

Beim nächsten Hochlauf des NCK wird das passive File System (inklusive PowerFail-Logdatei) gelöscht.

INIT_MD wird nach dem Hochlauf automatisch auf 0 gesetzt.

Speicherkonfigurierende MD sind:

- MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP
- alle Maschinendaten die mit "MM_" beginnen
 - MD 18000 - 18999 (allgemeine MD)
 - MD 28000 - 28999 (kanalspezifische MD)
 - MD 38000 - 38999 (achsspezifische MD)

11202	MD_MODE_MASK	EXP, N01	IA			
-	Verhalten von Maschinendatenänderungen	UBYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Verhalten von Maschinendatenänderungen

Bit 0 (LSB): bei Lin-/Rotachsprojektierung keine Initialwerte für achstypabhängige MD's laden

Durch das Vorhandensein von jeweils einem sinnvollen Defaultwert für eine Linear- oder Rundachse ist es für axiale Maschinendaten möglich dem Anwender in Falle eine Inbetriebnahme die Arbeit zu erleichtern. Mit dem Umschaltvorgang (Lin -> Rot, bzw. Rot -> Lin) werden die jeweilig projektierten Defaultwerte beim nächsten Warmstart der Steuerung als Aktualwerte aktiv.

11210	UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY	N01, N05	-			
-	Maschinendaten-Sicherung nur von geänderten Maschinendaten	UBYTE	SOFORT			
-						
-	-	0xFF	0	-	7/3	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Für die Erstellung von Standardarchiven (ARC) und beim Kopieren von 'NC-Aktive-Daten' kann eingestellt werden ob alle Daten oder nur die von der Standardeinstellung abweichenden Daten ausgegeben werden.

Bit0(LSB) Wirksamkeit des differentiellen Upload bei INI-/TEA-Files
 0: alle Daten werden ausgegeben
 1: nur gegenüber dem einkompilierten Wert geänderte MDs werden ausgegeben

Bit1 ist reserviert und wirkt wie Bit 0

Bit2 Änderung eines Feldelementes
 0: komplette Array werden ausgegeben
 1: nur geänderte Feldelemente eines Arrays werden ausgegeben

Bit3 R-Parameter (nur für INI-Files)
 0: alle R-Parameter werden ausgegeben
 1: nur R-Parameter ungleich '0' werden ausgegeben

Bit4 Frames (nur für INI-Files)
 0: alle Frames werden ausgegeben
 1: nur Frames, die keine Nullframes sind, werden ausgegeben.

Bit5 Werkzeugdaten (Schneidenparameter) (nur für INI-Files)
 0: alle Werkzeugdaten werden ausgegeben
 1: nur Werkzeugdaten ungleich '0' werden ausgegeben.

Bit6 Gepufferte Systemvariablen (\$AC_MARKER[], \$AC_PARAM[] nur für INI-Files)
 0: alle Systemvariablen werden ausgegeben
 1: nur Systemvariablen ungleich '0' werden ausgegeben

Bit7 Synchronaktions-GUD (nur für INI-Files)
 0: alle Syna-GUD werden ausgegeben
 1: nur Syna-GUD ungleich '0' werden ausgegeben

Wirksamkeit: Die Veränderung des Datums wird beim Start des Uploads für den nächsten Bereich wirksam.

Die Einstellungen wirken nur, falls gilt MD11212 \$MN_UPLOAD_CHANGES_ONLY=FALSE.

11212	UPLOAD_CHANGES_ONLY	N01, N05	-
-	Art der Datensicherung des Aktiven Filesystems.	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	TRUE	-	7/3 M

Beschreibung: Bei der Erstellung von Standardarchiven (ARC) und beim Kopieren von 'NC-Aktive-Daten' gehen nur die von der Standardeinstellung abweichenden Werte der ausgewählten Datei des Aktiven Filesystems ein.

TRUE = In die Datensicherung gehen nur die von der Standardeinstellung abweichenden Werte der ausgewählten Datei des Aktiven Filesystems ein. (differentielle Datensicherung)

Der Wert von MD11210 \$MN_UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY ist dann ohne Wirkung.

FALSE = In die Datensicherung gehen alle Werte der ausgewählten Datei des Aktiven Filesystems ein.

Bedeutungsgleich mit MD11210 \$MN_UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY=0.

Falls jedoch MD11210 \$MN_UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY ungleich 0 ist, wirkt diese Einstellung.

11220	INI_FILE_MODE	N01, N05	G2
-	Fehlerverhalten bei INI-File-Fehlern	BYTE	RESET
-			
-	1	0	2 7/2 M

Beschreibung: Werden beim Einlesen von Maschinendaten-Dateien (INI-Files) in Steuerungen Daten eingelesen,

- die fehlerhaft sind oder
- die nicht zur Prüfsumme passen,

so werden Alarme erzeugt und das Einlesen ggf. abgebrochen. Folgende Verhaltensweisen der Steuerung sind über Einstellungen des Maschinendatums

MD wählbar:

0: Ausgabe eines Alarms, Abbruch beim Erkennen des 1. Fehlers. (Wie SW-Stand 1 und 2).

1: Ausgabe eines Alarms, Fortsetzung der Bearbeitung. Am Ende der Bearbeitung wird ein Alarm mit der Anzahl der Fehler ausgegeben

2: Die Bearbeitung läuft trotz eventueller Fehler weiter. Am Ende der Bearbeitung wird ein Alarm mit der Anzahl der Fehler ausgegeben

11230	MD_FILE_STYLE			N01, N05	-	
-	Struktur der Maschinendaten-Sicherungsdateien			UBYTE	SOFORT	
LINK, -						
-	-	0x3	0	-	7/3	M

Beschreibung: Aussehen eines Maschinendatenfiles beim 'upload'

Bit 0 (LSB): Zeilenprüfsumme wird generiert

Bit 1:
MD-Nummern werden generiert

Bit 2:
Kanalachsnamen als Feldindex bei AchsMD im TEA-File

Bit 3:
Bei NCU-Link werden auch die MD's der LINK-Achsen ausgegeben.

Bit 4:
Alle lokalen Achsen werden ausgegeben (auch wenn sie nicht durch MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED aktiviert sind)

Wirksamkeit:
Die Veränderung des Datums wird beim Start des Uploads für den nächsten Bereich wirksam.

Defaulteinstellung:
Es werden Zeilenprüfsummen und MD-Nummern, aber keine Kanalachsnamen als Feldindex bei AchsMD erzeugt.

11250	PROFIBUS_SHUTDOWN_TYPE			EXP, N01	G3, FBU	
-	PROFIBUS/PROFINET Shutdownhandling			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:

Handling des PROFIBUS/PROFINET bei Shutdown des NCK (NCK-Reset)

Wert 0:
direkt aus dem zyklischen Betrieb wird der Bus abgeschaltet, ohne 'Vorwarnung'

Wert 1:
Bei NCK Shutdown wird der Bus zunächst für min. 20 Takte in den Zustand CLEAR gebracht, und dann abgeschaltet. Wenn dies hardwaremäßig nicht möglich ist, wird statt dessen wie bei Wert 2 verfahren.

Wert 2:
Bei NCK Shutdown wird der Bus zunächst für min. 20 Takte in einen Zustand gebracht, bei dem alle Antriebe als Steuerwort1 und Steuerwort2 ein Nullwort gesendet bekommen (Pseudoclear). Der Bus selbst bleibt in Status Operate.

2.3 NC-Maschinendaten

11280	WPD_INI_MODE			N01		
-	Bearbeitungsmodus von Ini-Files im Werkstückdirectory			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Bearbeitungsmodus von Ini-Files im Werkstückdirectory:
 Wert = 0:
 Beim ersten NC-Start nach Werkstückanwahl wird ein im Werkstückdirectory abgelegtes und mit dem Namen des Werkstücks versehenes INI-File ausgeführt.
 Wert = 1:
 Beim ersten NC-Start nach Werkstückanwahl werden INI-Files mit dem Namen des angewählten Teileprogramms und den Extensions
 SEA,
 GUD,
 RPA,
 UFR,
 PRO,
 TOA,
 TMA und
 CEC
 ausgeführt.

11285	MACH_MODEL_MODE			EXP		
-	Art der Datei mit Maschinenmodell.			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	0	0	1	3/3	U

Beschreibung: Falls 3d-Schutzbereiche definiert sind, kann mit Hilfe dieses Datums die Erzeugung eines Maschinenmodells verlangt werden.
 Wert 0: Es wird kein Modell erzeugt.
 Wert 1: Nach jeder Veränderung (samt Aktivierung) der 3d-Schutzbereiche wird ein Maschinenmodell im Anwenderverzeichnis /_N_VRML_DIR mit Namen _N_VRMLMODEL_WRL erzeugt.

11294	SIEM_TRACEFILES_CONFIG			EXP		
-	Konfiguration der Tracefiles SIEM*			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	2/2	M

Beschreibung: Konfiguration der Tracefiles SIEM*
 Bit0:
 Beim Download sollen Zusatzinformationen über die gesendeten PDUs in _N_SIEMDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit1:
 Beim Download sollen Zusatzinformationen über die empfangenen PDUs in _N_SIEMDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit2:
 Trace von Warmstart und Verbindungsabbruch in _N_SIEMDOMAINSEQ_MPF
 Bit4:
 Beim Upload sollen Zusatzinformationen über die gesendeten PDUs in _N_SIEMDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit5:

Beim Upload sollen Zusatzinformationen über die empfangenen PDUs in
 _N_SIEMDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden

11297	PROTOK_IPOCYCLE_CONTROL			N01	-	
-	Überlauf IPO-Zeitebene verhindern			BYTE	POWER ON	
-						
-	10	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M

Beschreibung:

Einstellung, ob bei der Aufzeichnung von Daten in der Zeitebene des IPOs ein Überlauf der Zeitebene verhindert werden soll.

Bei aktiver Funktion werden ggf. Datensätze verworfen und nicht in den Protokollfile eingetragen, um einen drohenden Überlauf der IPO-Zeitebene zu verhindern.

Das kann ggf. zur Folge haben, dass auch dann Datensätze verloren gehen, wenn es bei inaktiver Funktion noch nicht zum Ebenenüberlauf gekommen wäre.

Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse

1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor

2: Reserviert für OEM-Applikationen

3: Reserviert für OEM-Applikationen

4: Reserviert für OEM-Applikationen

5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

11298	PROTOK_PREPTIME_CONTROL			N01	-	
-	Unterbrechungszeit Prep-Zeitebene in Sekunden.			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	10	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung:

Zeit in Sekunden wie lange die Prep-Zeitebene blockiert werden darf. Wenn die PREP in der eingestellten Zeit keinen Durchlauf schafft, so werden die Zyklischen Events bei der Protokollierung ausgelassen. Damit ist sichergestellt, dass die Bedienung nicht durch die Datenaufzeichnung vollständig blockiert werden kann.

Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse

1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor

2: Reserviert für OEM-Applikationen

3: Reserviert für OEM-Applikationen

4: Reserviert für OEM-Applikationen

5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace

9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

2.3 NC-Maschinendaten

11300	JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD	N01	H1, R1
-	INC und REF im Tippbetrieb	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	TRUE	0	- 7/2 M

Beschreibung: 1: Tippbetrieb für JOG-INC und Referenzpunktfahren
 Bei JOG-INC:
 Mit Drücken der Verfahrtaste in die gewünschte Richtung (z.B. +) beginnt die Achse das eingestellte Inkrement zu verfahren. Wird die Verfahrtaste losgelassen, bevor das Inkrement vollständig abgefahren wurde, so wird die Bewegung unterbrochen und die Achse bleibt stehen. Mit erneuter Betätigung der gleichen Verfahrtaste verfährt die Achse den noch verbleibenden Restweg, bis dieser 0 ist.
 0: Dauerbetrieb für JOG-INC und Referenzpunktfahren
 Bei JOG-INC:
 Die Achse fährt das eingestellte Inkrement mit Betätigung der Verfahrtaste (erste steigende Flanke) vollständig ab. Wird die gleiche Verfahrtaste ein zweites Mal betätigt (zweite steigende Flanke) bevor die Achse das Inkrement abgefahren hat, so wird die Verfahrbewegung abgebrochen; d.h. nicht mehr zu Ende gefahren.
 Das unterschiedliche Fahrverhalten der Achse zwischen Tipp- und Dauerbetrieb beim inkrementellen Verfahren ist in den Kapiteln ausführlich beschrieben.
 Das Fahrverhalten beim Referenzpunktfahren siehe:
 Literatur: /FB/, R1, "Referenzpunktfahren"
 Nicht relevant:
 Kontinuierliches Verfahren (JOG-kontinuierlich)

11310	HANDWH_REVERSE	N09	H1
-	Schwelle für Richtungswechsel Handrad	BYTE	POWER ON
-			
-	2	0	- 7/2 M

Beschreibung: Handradfahren:
 Wert = 0:
 kein sofortiges Fahren in Gegenrichtung
 Wert > 0:
 sofortiges Fahren in Gegenrichtung, wenn das Handrad um mindestens die angegebene Anzahl Impulse in Gegenrichtung gedreht wird.
 Ob dieses Maschinendatum auch für das Handradfahren bei DRF wirksam ist, ist von Bit10 des MD20624 \$MC_HANDWH_CHAN_STOP_COND abhängig.

11320	HANDWH_IMP_PER_LATCH	N09	H1
-	Handradimpulse pro Raststellung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Mit dem MD11320 \$MN_HANDWH_IMP_PER_LATCH werden die angeschlossenen Handräder an die Steuerung angepasst.
 Es ist die Anzahl der vom Handrad erzeugten Impulse je Handrad-Rasterstellung einzugeben. Die Handrad-Pulsbewertung ist einzeln für jedes vorhandene Handrad (1 bis 3) festzulegen. Mit dieser Anpassung wirkt jede Handrad-Rasterstellung wie eine Betätigung der Verfahrtaste beim inkrementellen Verfahren.
 Mit Eingabe eines negativen Wertes wird eine Richtungsumkehr der Handrad-Drehrichtung bewirkt.
 Korrespondiert mit:
 MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT

(Bewertung eines Inkrements einer Maschinenachse bei
INC/Hand)

11322	CONTOURHANDWH_IMP_PER_LATCH			N09	H1	
-	Konturhandradimpulse pro Raststellung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Anpassungsfaktor an die Hardware des Konturhandrades:
Einzugeben ist die Anzahl der pro Raststellung vom Konturhandrad ausgegebenen Impulse.
Durch diese Normierung entspricht eine Raststellung des Konturhandrades einem Tastendruck bei inkrementellem Jog-Verfahren.
Vorzeichenumkehr bewirkt Umkehr der Richtungsbewertung.

11324	HANDWH_VDI_REPRESENTATION			N01	OEM	
-	Darstellung der Handradnummer im VDI-Interface			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Darstellung der Handradnummer in den kanal-/achs-spezifischen Signalen der VDI-Schnittstelle erfolgt:
value = 0 :
bit-codiert (1 aus 3, es können nur 3 Handräder dargestellt werden)
value = 1 :
binär-codiert (es können 6 Handräder dargestellt werden)

11330	JOG_INCR_SIZE_TAB			EXP, N09	H1	
-	Inkrementgröße bei INC/Handrad			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	5	1., 10., 100., 1000., 10000.	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beim inkrementellen Verfahren bzw. Handradfahren können vom Bediener die Anzahl der von der Achse zu verfahrenen Inkremente z.B. über die Maschinensteuertafel vorgegeben werden.
Neben der variablen Inkrementgröße (INCvar) sind noch zusätzlich 5 feste Inkrementgrößen (INC...) einstellbar.
Mit den Eingabewerten in JOG_INCR_SIZE_TAB [n] wird gemeinsam für alle Achsen für diese 5 festen Inkremente die jeweilige Inkrementgröße bestimmt. Standardmäßig wird INC1, INC10, INC100, INC1000 und INC10000 eingestellt.
Die eingegebenen Inkrementgrößen gelten auch bei DRF.
Die Größe des variablen Inkrements wird per SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE festgelegt.
Korrespondiert mit:
MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT(Bewertung eines Inkrements für INC/Hand)
NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX41.0-.4, DBX47.0-.4, DBX53.0-.4
(Geometrieachse 1-3 aktive Maschinenfunktion: INC1; ...; INC10000)
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB65.0 - .5
(aktive Maschinenfunktion: INC1; ...; INC10000).

2.3 NC-Maschinendaten

11342	ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR	N01	H1			
-	3. Handrad: Antriebsnummer/Messkreisnummer	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	7/2	M

Beschreibung: Nur zu Testzwecken bei PROFIBUS/PROFINET:
 Nummer des Moduls innerhalb eines Segments (MD11340 \$MN_ENC_HANDWHEEL_SEGMENT_NR), über das das 3. Handrad angesprochen wird.
 = 0: Die Konfiguration eines 3. Handrads wird deaktiviert, in diesem Fall ist die Einstellung von MD11340 \$MN_ENC_HANDWHEEL_SEGMENT_NR und MD11344 \$MN_ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR irrelevant.
 Korrespondiert mit MD11340 \$MN_ENC_HANDWHEEL_SEGMENT_NR
 MD11344 \$MN_ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR

11344	ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR	N01	H1			
-	3. Handrad: Eingang auf Modul/Messkreiskarte	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	2	7/2	M

Beschreibung: Nur zu Testzwecken bei PROFIBUS/PROFINET:
 Nummer des Eingangs auf einem Modul, über den das 3. Handrad angesprochen wird.
 840D: 1/2 = oberer/unterer Istwerteingang
 Korrespondiert mit MD11340 \$MN_ENC_HANDWHEEL_SEGMENT_NR
 MD11342 \$MN_ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR

11346	HANDWH_TRUE_DISTANCE	N01	H1, P1, W1			
-	Handrad Weg- oder Geschwindigkeitsvorgabe	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/2	M

Beschreibung: Einstellung des Verhaltens beim Fahren mit Handrad, Konturhandrad bzw. bei FDA=0:
 Wert = 1: (Standardwert)
 Die Vorgaben vom Handrad sind Wegvorgaben. Es gehen keine Impulse verloren. Infolge einer Begrenzung auf die maximal zulässige Geschwindigkeit kommt es zu einem Nachlaufen der Achsen.
 Wert = 0:
 Die Vorgaben vom Handrad sind Geschwindigkeitsvorgaben. Sobald das Handrad steht, bleiben auch die Achsen stehen. Die Bewegung wird sofort abgebremst, wenn in einem Interpolationstakt keine Impulse vom Handrad kommen. Dadurch kann es nur zu einem kurzen Nachlaufen der Achsen infolge der Bremsrampe kommen. Die Handradimpulse liefern keine Wegvorgabe.
 Wert = 2:
 Die Vorgaben vom Handrad sind Geschwindigkeitsvorgaben. Sobald das Handrad steht, sollen auch die Achsen stehen. Die Bewegung wird sofort abgebremst, wenn in einem Ipo-Takt keine Impulse vom Handrad kommen. Im Gegensatz zu Wert = 0 wird jedoch nicht auf dem kürzest möglichen Weg gebremst, sondern auf den nächstmöglichen Punkt einer gedachten Rasterung.
 Diese Rasterung entspricht jeweils einer Wegstrecke, die die angewählte Achse pro Handrad-Raststellung verfährt
 siehe MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT und
 MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_TAB,
 MD20620 \$MC_HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE,
 MD32080 \$MA_HANDWH_MAX_INCR_SIZE).

Als Nullpunkt der Rasterung wird der Beginn der Verfahrbewegung angenommen.

Wert = 3:

Die Vorgaben vom Handrad sind Wegvorgaben. Ist aufgrund von Einstellungen in anderen Maschinendaten

MD11310 \$MN_HANDWH_REVERSE != 0

MD20624 \$MC_HANDWH_CHAN_STOP_COND

MD32084 \$MA_HANDWH_STOP_COND

ein vorzeitiges Bremsen erforderlich, so wird im Gegensatz zu Wert = 1 jedoch nicht auf dem kürzest möglichen Weg gebremst, sondern auf den nächstmöglichen Punkt einer gedachten Rasterung (siehe Wert = 2).

Wert = 6:

Wie Wert = 2, es wird jedoch nicht auf die letztmögliche Rasterposition vor einer Begrenzung angehalten, sondern die Begrenzung wird angefahren.

Wert = 7:

Wie Wert = 3, es wird jedoch nicht auf die letztmögliche Rasterposition vor einer Begrenzung angehalten, sondern die Begrenzung wird angefahren.

11350	HANDWHEEL_SEGMENT	N09	H1
-	Handradsegment	DWORD	POWER ON
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0
		255	7/2 M

Beschreibung:

Maschinendatum gibt an, an welchem

HW-Segment das Handrad angeschlossen ist:

0 = SEGMENT_EMPTY ;kein Handrad

1 = SEGMENT_840D_HW ;Handrad an 840D-HW

2 = SEGMENT_8xxD_HW ;Handrad an 828D-, 808D-, PPU1740 -HW

5 = SEGMENT_PROFIBUS ;Handrad an PROFIBUS

7 = SEGMENT_ETHERNET ;Handrad an Ethernet

11351	HANDWHEEL_MODULE	N09	H1
-	Handradmodul	BYTE	POWER ON
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0
		6	7/2 M

Beschreibung:

Maschinendatum spezifiziert auf welchem

HW-Modul das Handrad angeschlossen ist.

(Inhalt von MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT abhängig):

0 = kein Handrad konfiguriert

MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE =

1 ;SEGMENT_840D_HW

1 ;SEGMENT_8xxD_HW; 828D-, 808D -HW

1..6 ;SEGMENT_PROFIBUS/PROFINET ;Index für MD11353

\$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[(x-1)]

1 ;SEGMENT_ETHERNET

11352	HANDWHEEL_INPUT	N09	H1
-	Handradanschluss	BYTE	POWER ON
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0
		6	7/2 M

Beschreibung:

Maschinendatum welches der auf einem

HW-Modul angeschlossenen Handräder

2.3 NC-Maschinendaten

ausgewählt werden soll:

0 = kein Handrad konfiguriert

1..6 = Handradanschluss auf HW-Modul/Ethernet-Schnittstelle

11353	HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	H1	
-	Logische Handradslotadressen			DWORD	POWER ON	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	16383	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
 Logische Basisadressen der Handradslots, wenn Handräder über PROFIBUS/PROFINET angeschlossen sind (MD11340 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT = 5)

11354	HANDWHEEL_FILTER_TIME			N09	-	
s	Filterzeit für Handradimpulse			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0.0	2.0	7/2	M

Beschreibung: Die Filterzeit gibt an, in welcher Zeitdauer, die vom Handrad gelieferten Impulse an den Interpolator abgegeben werden. Die Rasterung erfolgt intern in Interpolationstakten.
 Bei Filterzeit = 0.0 werden die gelieferten Handradimpulse innerhalb eines einzigen Interpolationstaktes an den Interpolator abgegeben. Dies kann zu einem ruckartigen Verfahren der angesteuerten Achse führen.
 Maschinendatum ist für folgende Handrad-Typen (siehe 11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT) gültig:
 SEGMENT_ETHERNET:
 • empfohlene Filterzeit: 0.2 - 0.5 s

11398	AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE			EXP	B3	
-	Verhalten des Axis-Var-Servers			UBYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	-	7/2	M

Beschreibung: Der Axis-Variablen-Server liefert die Daten für die BTSS-Bausteine SMA/SEMA, SGA/SEGA und SSP.
 Wenn für eine Achse keine Werte geliefert werden können (z.B. weil die Achse eine Link-Achse ist), so wird ein Default-Wert (i.d.R. 0) zurückgegeben.
 Für Debug-Zwecke kann mit Hilfe dieses Maschinendatums der Axis-Var-Server sensitiv eingestellt werden, so dass er anstatt von Default-Werten eine Fehlermeldung zurückgibt.
 0: Default-Wert
 1: Fehler-Meldung

11410	SUPPRESS_ALARM_MASK			EXP, N06	D1, M3, K3, S1, V1, W1	
-	Maske zur Unterstützung spezieller Alarmausgaben			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x100000	0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Maske zur Unterdrückung spezieller Alarmausgaben
 Bit gesetzt: Der entsprechende Alarm (Warnung) wird NICHT ausgelöst.
 Bit 0:
 Alarm 15110 "Kanal %1 Satz %2 REORG nicht möglich"
 Bit 1:

Alarm 10763 "Kanal %1 Satz %2 Die Bahnkomponente des Satzes in der Konturebene wird Null"
Bit 2:
Alarm 16924 "Kanal %1 Vorsicht: Programmtest kann Werkzeug- /Magazindaten ändern".
Anmerkung: Der Alarm ist nur Hinweisalarm
Bit 3:
Alarm 22010 "Kanal %1 Spindel %2 Satz %3 Istgetriebestufe entspricht nicht der Sollgetriebestufe"
Bit4:
Alarm 17188 "Kanal %1 D-Nummer %2 bei Werkzeug T-Nr. %3 und %4 definiert"
Alarm 17189 "Kanal %1 D-Nummer %2 der Werkzeuge auf Magazin/ -Platz %3 und %4 definiert". Beide Alarme sind gleichrangig und nur Hinweisalarme.
Bit5:
Alarm 22071 "TO-Einheit %1 Werkzeug %2 Duplonr. %3 ist aktiv, aber nicht im aktiven Verschleißverbund". Der Alarm ist nur Hinweisalarm.
Bit6:
Alarm 4027 "Achtung: MD %1 wurde auch für die anderen Achsen des Achscontainers %2 geändert"
Alarm 4028 "Achtung: Beim nächsten Hochlauf werden die axialen MD im Achscontainer angeglichen"
Bit7:
Alarm 22070 "TO-Einheit %1 Bitte Werkzeug T= %2 ins Magazin wechseln. Datensicherung wiederholen". Der Alarm ist nur Hinweisalarm.
Bit8:
Alarm 6411 "Kanal %1 Werkzeug %2 mit Duplonr. %3 hat WZ-Vorwarngrenze erreicht"
Alarm 6413 "Kanal %1 Werkzeug %2 mit Duplonr. %3 hat WZ-Überwachungsgrenze erreicht".
Beide Alarme sind nur Hinweisalarme. Sie treten aus der Programmbearbeitung heraus auf.
Bit9:
Alarm 6410 "TO-Einheit %1 Werkzeug %2 mit Duplonr. %3 hat WZ-Vorwarngrenze erreicht".
Alarm 6412 "TO-Einheit %1 Werkzeug %2 mit Duplonr. %3 hat WZ-Überwachungsgrenze erreicht".
Beide Alarme sind nur Hinweisalarme. Sie treten aufgrund einer Bedienungshandlung auf.
Bit10:
Alarm 10604 "Kanal %1 Satz %2 "Gewindesteigungszunahme zu hoch"
Alarm 10605 "Kanal %1 Satz %2 "Gewindesteigungsabnahme zu hoch"
Bit11:
Alarm 14088 "Kanal 51 Satz %2 Achse %3 zweifelhafte Position".
Bit12:
obsolete (Alarm 10607)"
Bit13:
Alarm 10704 "Kanal %1 Satz %2 Schutzbereichsüberwachung ist nicht gewährleistet."
Bit14:
Alarm 21701 "Erneutes Aktivieren von Messen zu schnell (<2 IPO-Takte)"
Bit15:
Alarm 5000 "Kommunikationsauftrag nicht ausführbar"
Bit16:
Alarm 21600 "Überwachung für ESR aktiv"
Bit17:

2.3 NC-Maschinendaten

Alarm 16945 "Kanal %1 Aktion %2<ALNX> wird bis zum Satzende verzögert".
 Anmerkung: Der Alarm ist nur ein Hinweisalarm
 Bit18:
 Alarm 10750 "Kanal %1 Satz %2 Aktivierung der Werkzeugradiuskorrektur ohne Werkzeugnummer"
 Bit19: Alarm 17193 "Kanal %1 Satz %2 Das aktive Werkzeug ist nicht mehr auf WZ-Halternr./Spindelnr. %3, Programm %4"
 Bit20:
 Alarm 2900 "Reboot erfolgt verzögert"
 Bit21:
 Alarm 22012 "Kanal %1 Satz %2. Leitachse %3 ist im Simulationsbetrieb"
 Alarm 22013 "Kanal %1 Satz %2. Folgeachse %3 ist im Simulationsbetrieb"
 Alarm 22014 "Kanal %1 Satz %2. Die Dynamik von Leitachse %3 und Folgeachse %4 ist stark unterschiedlich"
 Alarm 22040 "Kanal %1 Satz %3 Spindel %2 ist nicht mit Nullmarke referenziert" wird bei gesetztem
 Bit21 nach eingeschaltener Lageregelung nicht mehr (zyklisch) überprüft.
 Bit22:
 Alarm 26080 "Kanal %1 Rückzugsposition der Achse %2 nicht programmiert oder ungültig"
 Alarm 26081 "Kanal %1 EinzelAchsTrigger Achse %2 wurde ausgelöst, aber Achse ist nicht PLC-kontrolliert"
 Bit23:
 Alarm 16949 "Korrespondenz zwischen Marke von Kanal %1 und Kanal %2 ist ungültig"
 Bit24:
 Alarm 16950 "Kanal %1 Suchlauf mit Haltesatz"
 Bit25:
 Alarm 22016 "Kanal %1 Satz %2 Folgespindel %3 im Bereich reduzierten Beschleunigungsvermögens"
 Bit26:
 Alarm 22015 "Kanal %1 Satz %2 Folgespindel %3 keine Dynamik für Zusatzbewegung"
 Bit27:
 Alarm 16112 und 22030 Kanal %1 Satz %2 Folgespindel %3 unerlaubte Programmierung"
 Bit28:
 Alarm 26083 "Kanal %1 ESR für PLC-kontrollierte Achse %2 wurde ausgelöst"
 Bit29:
 Alarm 16772 "Kanal %1 Satz %2 Achse %3 ist Folgeachse, Kopplung wird geöffnet"
 Bit30:
 Alarm 16600 "Kanal %1 Satz %2 Spindel %3 Getriebestufenwechsel nicht möglich"
 Bit31:
 Alarm 16774 "Kanal %1 Achse %2 Synchronisation abgebrochen"

11411	ENABLE_ALARM_MASK	EXP	D1, K1			
-	Aktivierung von Warnungen	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0x0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Maske zum Erzeugen von Alarmen, die normalerweise unterdrückt werden.
 Bit gesetzt: Alarme dieser Alarmgruppe werden ausgegeben.
 Bit nicht gesetzt: Alarme dieser Alarmgruppe werden nicht ausgegeben.
 Bit Hex. Bedeutung

Wert

```

=====
0:   0x1   Alarme, die als Alarmreaktion SHOWALARMAUTO haben, werden ausgegeben.
1:   0x2   Alarme, die als Alarmreaktion SHOWWARNING haben, werden ausgegeben.
2:   0x4   Alarm 22280 "Gewindehochlaufweg zu kurz" wird ausgegeben.
3:   0x8   Alarme, die durch das NCU-LINK-MODUL getriggert sind, werden
eingeschaltet.
4:   0x10  Alarm 10883 "Fase oder Rundung muss verkürzt werden" erlaubt.
5:   0x20  Alarm 20096 "Bremsentest abgebrochen" wird ausgegeben.
6:   0x40  Alarm 16956 "Programm kann wg. globaler Startsperr nicht gestartet
werden" wird ausgegeben.
      Alarm 14005 "Programm kann wg. programmspezifischer Startsperr nicht gestartet
werden" wird ausgegeben. Alarm ist nur im Kanalzustand RESET einschaltbar, in allen
anderen Kanalzuständen wird er bedingungslos ausgegeben.
7:   0x80  Alarm 16957 "Stop-Delay-Bereich wird unterdrückt" wird ausgegeben.
8:   0x100 Alarm 1011 Feincodierung 150019 bzw. 150020 "falsche Achsnummer im
LINK"
9:   0x200 Alarm 22033 Diagnose 1 bis 6 für "Synchronlauf nachführen" (Kopplungen)
10:  0x400 Alarm 15122 "PowerOn nach Powerfail: %1 Daten wurden restauriert,
davon %2 Maschinendaten, %3 Fehler" wird ausgegeben.
11:  0x800 Es werden die Alarme 10722, 10723, 10732 bzw. 10733 statt der Alarme
10720, 10721, 10730 bzw. 10731 ausgegeben.
12:  0x1000 Alarm 22033 Diagnose größergleich 7 für "Synchronlauf nachführen"
(Kopplungen)
13:  0x2000 Alle Alarme, die sich auf die Ablehnung eines ASUP-Starts beziehen,
werden mit ausgegeben.
14:  0x4000 Alle Alarme, die sich auf die Ablehnung eines PI-Dienstes beziehen,
werden mit ausgegeben.
15:  0x8000 Alarm 14004 "kanalspezifische Startsperr ist gesetzt" wird bei einem
NC-Start ausgegeben. Bei Satzsuchlauf erscheint der Alarm immer, unabhängig von Bit
15.
    
```

11412	ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY	EXP, N01	D1
-	Alarmreaktion CHAN_NOREADY zulässig	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	FALSE	0	- 7/2 M

Beschreibung: Dieses MD dient der Kompatibilität zu PLC-Systemen vor SW4.1.
Ist dieses MD nicht gesetzt, so wird das vor SW4.1 implementierte Verhalten eingestellt (projektierte Alarmreaktion)
Ab SW4.1 besteht die Möglichkeit bei Alarmen das Setzen des Signals CHANNEL_NOREADY an der PLC.
Ist dieses MD gesetzt, so wird intern durch den Alarmhandler die Projektierung von BAG_NOREADY nach CHAN_NOREADY umgesetzt.

11414	ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL	EXP, N01	D1
-	Das Löschen von NCSTART-Alarmen mit CANCEL	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	FALSE	0	- 7/2 M

Beschreibung: Wenn dieses MD gesetzt ist, so werden die Alarmmeldungen mit ClearInfo=NCSTART durch Drücken der Schaltfläche 'Alarm abbrechen' und mit NC-Start gelöscht.
Wenn dieses MD nicht gesetzt ist, werden die NCSTART Alarmmeldungen nicht mit "Alarm abbrechen" gelöscht.
Dieses MD soll die Kompatibilität mit dem Systemverhalten herstellen.

2.3 NC-Maschinendaten

11415	SUPPRESS_ALARM_MASK_2	EXP, N06	-
-	Maskierung von Alarmausgaben	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x400000	0
		0x7FFFFFFF	7/2
			M

Beschreibung:

Maske zur Unterdrückung spezieller Alarmausgaben
 Bit gesetzt: entsprechender Alarm (Warnung) wird NICHT ausgelöst.
 Bit Hex. Bedeutung
 Wert
 =====
 0: 0x1 16773 "Kanal %1 Achse %3 ist Folgeachse. Die Achs-/Spindelsperren der
 Leitachsen sind unterschiedlich"
 1: 0x2 2100 "NCK-Batterie Warnschwelle erreicht"
 2101 "NCK-Batteriealarm"
 2102 "NCK-Batteriealarm"
 2: 0x4 2120 "NCK-Lüfteralarm" (unwirksam auf Baugruppen, die aufgrund ihrer
 Konstruktion einen Lüfter brauchen)
 3: 0x8 15120 "PowerFail: Pufferüberlauf anzeigen"
 4: 0x10 15187 "Fehler beim Abarbeiten der PROGEVENT-Datei"
 5: 0x20 15188 "Fehler beim Abarbeiten der ASUP-Datei"
 6: 0x40 26120 "\$AA_ESR_ENABLE = 1 und Achse soll neutral werden"
 26121 "Achse ist neutral und \$AA_ESR_ENABLE =1 soll gesetzt werden"
 26123 "\$AA_ESR_ENABLE = 1 soll gesetzt werden, aber MD37500 \$MA_ESR_REACTION ist
 nicht gesetzt"
 26124 "\$AC_TRIGGER ausgelöst, aber Achse ist neutral, ESR ignoriert diese Achse"
 7: 0x80 10724 "Software-Limit am Satzanfang verletzt"
 10734 "Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"
 10737 "WKS-Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"
 8: 0x100 14008 "WRITE-Befehl in /_N_EXT_DIR"
 10734 "Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"
 10737 "WKS-Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"
 9: 0x200 14006 "unzulässiger Programmname"
 10: 0x400 4006 "Maximale Anzahl der aktivierbaren Achsen ist überschritten"
 11: 0x800 16017 "LIFTFAST ignoriert diese Achse, da für aktuellen Achstyp nicht
 anwendbar"
 12: 0x1000 22025 "Kanal %1 Satz %2 Folgeachse/spindel %3 Synchronlauf(2):
 Toleranz fein überschritten"
 - Ausnahme: Alarm wird generiert wenn für die betreffende Folgeachse/-
 spindel CPMALARM[FAX] Bit8 = 0 programmiert ist.
 22026 "Kanal %1 Satz %2 Folgeachse/spindel %3 Synchronlauf(2): Toleranz grob
 überschritten"
 - Ausnahme: Alarm wird generiert wenn für die betreffende Folgeachse/-
 spindel CPMALARM[FAX] Bit9 = 0 programmiert ist.
 13: 0x2000 22001 "Bremsrampe länger als Stop D -Zeit."
 22002 "Bremsrampe länger als Stop D -Zeit bei Getriebestufe %3 Grund %4"
 14: 0x4000 16963 "ASUP-Start wurde abgelehnt."
 15: 0x8000 21751,"Grenzgeschwindigkeit %2 grad/min auf der Modulo-Achse %1
 überschritten (fehlerhafte Nockenausgabe) "
 21752,"Achse %1 minimale Nockenbreite Nocken %3 unterschritten bei akt.
 Geschwindigkeit %2 "

16: 0x10000 17212 "Kanal %1 Werkzeugverwaltung: Handwerkzeug %3, Duplonr. %2 einwechseln auf Spindel/Werkzeughalter"
 17214 "Kanal %1 Werkzeugverwaltung: Handwerkzeug %3 von Spindel/Werkzeughalter %2 entnehmen"
 17215 "Kanal %1 Werkzeugverwaltung: Handwerkzeug %3 von Zwischenspeicherplatz %2 entnehmen"
 17216 "Kanal %1 Hand-WZ aus WZ-Halter %4 entnehmen und Hand-WZ %3 %2 einwechseln"
 17: 0x20000 16771 "Kanal %1 Satz %3 Folge-Achse %2 Überlagerte Bewegung nicht freigegeben"
 18: 0x40000 4039 "Kanal %1 Achscontainer %2 weiterschalten nicht erlaubt: Kanal hat keine Containerachsen"
 19: 0x80000 7204 "Der Compile-Zyklus %1 ist eine Vorab-Version"
 20: 0x100000 Dieses Bit ist RESET-wirksam. Damit können die SHOWALARM und SETVDI Reaktionen folgender Alarme unterdrückt werden:
 10700 "Kanal %1Satz %2 NCK-Schutzbereich %3 in Automatik oder MDA verletzt"
 10701 "Kanal %1Satz %2 kanalspezifischer Schutzbereich %3 in Automatik oder MDA verletzt"
 21: 0x200000 26295 "Schutzbereich %1 wurde nur grob approximiert."
 22: 0x400000 6030 "Hinweisalarm:Kanal-/Achsen-Aktivierung oder Speicheroption (MD19240, 19250) fordert mehr Speicher an, als verfügbar ist"
 23: 0x800000 6035 "Hinweisalarm: bei Kaltstart wird erkannt, dass weniger freier Speicher verfügbar ist, als definiert mit MD18050, 18060"
 24: 0x1000000 380040 "PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, Projektierfehler %1, Parameter %2" PROFINET-device-spezifische Konsistenzkontrollen bzgl. Ti/To werden abgeschaltet.
 Damit ist der Inbetriebnehmer bzw. Anwender selbst verantwortlich, dass Achsen und dezentrale IOs am PROFINET synchron zu einander arbeiten, z.B. miteinander interpolieren können.
 25: 0x2000000 16736/22282 "Hinweisalarme Kanal %1 Satz %2: Prog. Gewindesatz zur Einhaltung der Dynamikgrenzwerte zu kurz %3, benötigt %4
 Alarme bzgl. zu kurzer Überschleifsätze und damit verbundener Überziehung der Dynamikgrezwerte zwischen zwei Gewindesätzen werden abgeschaltet.
 27: 0x8000000 5020 "Kommunikationsauftrag ist zu umfangreich"
 28:0x10000000 5030 "Kommunikationsauftrag nicht ausführbar"
 26: 0x4000000 6710 "Datenverlust beim Trace im Bedienbereich Diagnose. Der IPO-Takt ist zu kurz, um alle ausgewählten Daten sicher aufzeichnen zu können"
 6720 "Datenverlust beim Trace im Bedienbereich Diagnose. Der Vorlauf ist zu stark ausgelastet, um alle ausgewählten Daten sicher aufzeichnen zu können"
 6730 "Datenverlust beim Trace im Bedienbereich Diagnose. Der Wert des Maschinendatums \$MN_MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE[5-8] ist zu niedrig"
 6740 "Datenverlust beim Trace im Bedienbereich Diagnose. Die Kommunikation zum HMI ist zu stark belastet, um alle ausgewählten Daten übertragen zu können"

11416	LINK_DYNMSG_ALARM_MASK	EXP, N06	-
-	Maske zur Aktivierung spezieller Alarmausgaben bei NCU-Link	UDWORD	SOFORT
-			
-	-	0x000001	0
		0x1FF	7/2
			M

Beschreibung: Diese Maske dient Zyklenentwicklern zur Diagnose.
 Maske zur Aktivierung spezieller Alarmausgaben bei NCU-Link, wenn nicht-zyklische Nachrichten nicht sofort übertragen werden können.

2.3 NC-Maschinendaten

Der Alarm 14764 (NCU-Link kann nicht alle nicht-zyklischen Link-Nachrichten vom angegebenen Typ sofort übertragen) wird ausgelöst, wenn für den eingestellten Typ (entspricht den Bits dieses MDs) der betroffenen Nachrichtentyp nicht sofort übertragen werden konnte.

11420	LEN_PROTOCOL_FILE			N01	PGA	
-	Dateigröße für Protokollfiles (kB)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1	1	1000000	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Befehl WRITE können aus dem Teileprogramm Sätze in einer Datei im passiven Filesystem abgelegt werden. Die Länge der Protokolldatei ist begrenzt. Der WRITE-Befehl liefert bei Überschreitung dieser Maximallänge einen Fehler (Fehlercode 10).

11422	PROTOCOL_FILE_MODE			EXP, N01	PGA	
-	Einstellung des Verhaltens des WRITE-Befehls			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: Einstellung des Verhaltens des WRITE-Befehls beim Schreiben in das passive Filesystem

0:

Die mit WRITE angelegte Datei wird persistent in der die dem Directory zugehörige Partition angelegt

Der mit WRITE geschriebene Satz wird sofort persistent, d.h. Power-Fail-sicher abgelegt.

Mit dieser Einstellung verzögert sich der WRITE durch die Sicherung.

1:

Die mit WRITE angelegte Datei wird persistent in der die dem Directory zugehörige Partition angelegt

Der mit WRITE geschriebene Satz wird zeitverzögert persistent.

Bei Power-Fail können WRITES, die weniger als eine Sekunde zurückliegen, ggf. verloren gehen

Mit dieser Einstellung arbeitet der WRITE performanter.

2-3: reserviert

11450	SEARCH_RUN_MODE			EXP, N01	K1, TE3, N4, H2, Z1	
-	Suchlauf Parametrierung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x40	0	0xFF	7/2	M

Beschreibung: Mit den folgenden Bits kann das Verhalten nach Satzsuchlauf während der Aktionssätze beeinflusst werden:

Bit 0 = 0:

Mit dem Einwechseln des letzten Aktionssatzes nach Satzsuchlauf wird die Bearbeitung gestoppt, das NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX32.6 (letzter Aktionssatz aktiv) gesetzt und der Alarm 10208 ausgegeben.

Bit 0 = 1:

Mit dem Einwechseln des letzten Aktionssatzes nach Satzsuchlauf wird die Bearbeitung gestoppt und das NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX32.6 (letzter Aktionssatz aktiv) gesetzt. Der Alarm 10208 wird erst ausgegeben, wenn die PLC dies durch Setzen des NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX1.6 (PLC-Aktion beendet) anfordert.

Anwendung:

Start eines ASUPs von PLC nach Satzsuchlauf.

Der Hinweis an den Bediener, dass zur Programmfortsetzung noch ein NC-Start notwendig ist, soll erst nach ASUP-Ende angezeigt werden.

Bit 1 = 1

Automatischer ASUP-Start nach Ausgabe der Aktionssätze. Der Alarm 10208 wird erst ausgegeben, wenn das ASUP beendet ist.

siehe auch MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME

Bit 2 = 0:

Spindel: Ausgabe der Hilfsfunktionen erfolgt in den Aktionssätzen.

Bit 2 = 1:

Die Ausgabe der Hilfsfunktionen in den Aktionssätzen wird unterdrückt. Die bei Satzsuchlauf aufgesammelten Spindelprogrammierungen können zu einem späteren Zeitpunkt (z. B. in einem ASUP) ausgegeben werden.

Die Programmdateien werden dazu in folgenden Systemvariablen gespeichert:

- \$P_SEARCH_S,
- \$P_SEARCH_SDIR,
- \$P_SEARCH_SGEAR,
- \$P_SEARCH_SPOS,
- \$P_SEARCH_SPOSMODE

Bit 3 = 1:

Der kaskadierte Suchlauf ist gesperrt (Voreinstellung: Freigabe).

Kaskadierter Suchlauf bedeutet, dass der Suchlauf, direkt nachdem ein Suchziel gefunden wurde, erneut gestartet wird.

Bit 4: reserviert

Bit 5 = 0:

Bei Satzsuchlauf auf einen Nibblingsatz wird der 1. Nibbling-Hub nicht ausgeführt.

Bit 5 = 1:

Bei Satzsuchlauf auf einen Nibblingsatz wird am Anfang des Satzes ein Stanzhub ausgelöst (1. Nibbling-Hub).

Bit 6 = 0:

Bei Satzsuchlauf werden komplexe Bahnberechnungen ausgeführt.

Bit 6 = 1:

Bei Satzsuchlauf erfolgt die Berechnung mit einfachen, rechenzeitoptimierten Algorithmen.

Bit 7 = 0:

Die evtl. beim Einschalten einer Tangentialachskopplung, während oder nach einem SSL, notwendigen Justierbewegungen der Tangentialachsen werden mit den im Einschaltensatz aktiven Vorschubbedingungen ausgeführt (G0 bzw. G1 mit Vorschub). Bei G1 kann der Vorschub zusätzlich mit dem SD 42121: \$SC_AX_ADJUST_FEED vorgegeben werden.

Bit 7 = 1:

Die beim Einschalten einer Tangentialachskopplung, während oder nach einem SSL, ausgeführten Justierbewegungen der Tangentialachsen werden immer mit Eilganggeschwindigkeit verfahren (G0). In diesem Fall wird der Vorschubwert durch das SD 42121: \$SC_AX_ADJUST_FEED ignoriert.

11460	OSCILL_MODE_MASK			N09	P5	
-	Mode-Maske für asynchrones Pendeln			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Bit 0

Wert 1

Bei Satzsuchlauf wird sofort nach NC-Start, also während des Anfahrens der Anfahrposition die Pendelbewegung gestartet, sofern sie im durchlaufenen Programmteil aktiviert wurde.

Wert 0

2.3 NC-Maschinendaten

(Standardwert)

Die Pendelbewegung wird erst nach Erreichen der Anfahrposition gestartet.

11470	REPOS_MODE_MASK	EXP, N01	K1			
-	Repositioniereigenschaften	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x8	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Über diese Bitmaske kann das Verhalten der Steuerung beim Repositionieren eingestellt werden.

BitNr. Bedeutung bei gesetztem Bit

0 (LSB)

Im Restsatz des Repositionierens wird die Verweilzeit dort fortgesetzt, wo sie unterbrochen wurde. (Wenn das Bit nicht gesetzt ist, wird die Verweilzeit komplett wiederholt).

1 Reserviert

2 Wenn das Bit gesetzt ist, kann über die VDI-Schnittstelle das Repositionieren von einzelnen Achsen verhindert oder verzögert werden.

3 Wenn das Bit gesetzt ist, werden bei Satzsuchlauf über Programmtest Positionierachsen im Anfahrersatz repositioniert.

4 Wie 3, aber bei jedem Repos, nicht nur bei Satzsuchlauf.

5 Wenn das Bit gesetzt ist, werden geänderte Vorschübe und Spindeldrehzahlen bereits im Restsatz gültig, sonst erst im darauffolgenden Satz.

6 Wenn das Bit gesetzt ist, werden nach Serupro neutrale Achsen und positionierende Spindeln im Anfahrersatz als Kommando-Achsen repositioniert.

7 Das Bit verändert das Verhalten des VDI-AXIN-Nahtstellen-Signals DB31,DBX10.0 (Repos-Delay). Der Pegel von DB31,DBX10.0 (Repos-Delay) wird gelesen, wenn REPOSA interpretiert wird.

Achsen, die weder Geo- noch Orientierungsachsen sind, werden dann vom REPOS ausgeschlossen, d.h. REPOS bewegt diese Achsen NICHT.

Achtung: Dieses Bit schaltet das kanalspezifische VDI-Signal DB21,DBX31.0..2 (ReposPathMode) komplett ab.

11480	PLC_OB1_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB1	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M

Beschreibung:

Speichertiefe der PLC-Trace-Daten bei OB1.

Mehrfachwerte der PLC-Daten werden zwischen dem Zeitpunkt ihrer Erfassung in der PLC und dem Zeitpunkt, an dem sie im NCK geprüft werden, gespeichert. Variable, die bei "OB1" aufgezeichnet werden, werden einmal in jedem kompletten PLC-Scan zusammengeführt, können jedoch nur einmal pro IPO-Zyklus geprüft werden.

Der Speicher muss mindestens einen Wert mehr als die Gesamtanzahl der zu prüfenden Speicherwerte beinhalten. Damit soll verhindert werden, dass der NCK einen Wert prüft, den die PLC gerade aufnimmt.

Ein passender Wert, um damit zu beginnen, liegt um eins höher als das MD10074 \$MN_PLC_IPO_TIME_RATIO.

Je größer die Speichertiefe, desto geringer ist die Anzahl der PLC-Variablen, die aufgezeichnet werden können, weil es nur einen einzigen, kleinen, definierten Daten-Slot-Pool zum Versand von Beispieldaten von der PLC an den NCK gibt (64 Daten-Slots). Jeder aufgezeichneten PLC-Variable wird, entsprechend dem Wert der Speichertiefe, die entsprechende Anzahl an Daten-Slots aus dem Pool zugewiesen.

Dieser Daten-Slot-Pool wird auch für Daten verwendet, die bei OB1, OB35, und OB40 zusammenlaufen (auch wenn die Speichertiefe von OB1, OB35, und OB40 konfiguriert werden kann, um sich voneinander zu unterscheiden). Er wird auch von allen parallelen Trace-Anwendern verwendet, auch wenn sich diese gegenseitig vielleicht gar nicht kennen.

11481	PLC_OB35_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB35	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M

Beschreibung:

Speichertiefe der PLC-Trace-Daten bei OB35.

Mehrfachwerte der PLC-Daten werden zwischen dem Zeitpunkt ihrer Erfassung in der PLC und dem Zeitpunkt, an dem sie im NCK geprüft werden, gespeichert. Variable, die bei "OB35" aufgezeichnet werden, werden bei jeder Unterbrechung des PLC-Timers zusammengeführt, können jedoch nur einmal pro IPO-Zyklus geprüft werden.

Der Speicher muss mindestens einen Wert mehr als die Gesamtanzahl der zu prüfenden Speicherwerte beinhalten. Damit soll verhindert werden, dass der NCK einen Wert prüft, den die PLC gerade aufnimmt.

Ein passender Wert, um damit zu beginnen, übersteigt die Anzahl der PLC-Timerunterbrechungen, die erwartungsgemäß in jedem IPO-Zyklus vorkommen, um eins.

Je größer die Speichertiefe, desto geringer ist die Anzahl der PLC-Variablen, die aufgezeichnet werden können, weil es nur einen einzigen, kleinen, definierten Daten-Slot-Pool zum Versand von Beispieldaten von der PLC an den NCK gibt (64 Daten-Slots). Jeder aufgezeichneten PLC-Variable wird, entsprechend dem Wert der Speichertiefe, die entsprechende Anzahl an Daten-Slots aus dem Pool zugewiesen.

Dieser Daten-Slot-Pool wird auch für Daten verwendet, die bei OB1, OB35, und OB40 zusammenlaufen (auch wenn die Speichertiefe von OB1, OB35, und OB40 konfiguriert werden kann, um sich voneinander zu unterscheiden). Er wird auch von allen parallelen Trace-Anwendern verwendet, auch wenn sich diese gegenseitig vielleicht gar nicht kennen.

11482	PLC_OB40_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB40	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M

Beschreibung:

Speichertiefe der PLC-Trace-Daten bei OB40.

Mehrfachwerte der PLC-Daten werden zwischen dem Zeitpunkt ihrer Erfassung in der PLC und dem Zeitpunkt, an dem sie im NCK geprüft werden, gespeichert. Variable, die bei "OB40" aufgezeichnet werden, werden nur dann zusammengeführt, wenn die PLC den ausdrücklichen OB40 Programm-Interrupt vom NCK erhalten, und können nur einmal pro IPO-Zyklus geprüft werden.

Der Speicher muss mindestens einen Wert mehr als die Gesamtanzahl der zu prüfenden Speicherwerte beinhalten. Damit soll verhindert werden, dass der NCK einen Wert prüft, den die PLC gerade aufnimmt.

Wenn der OB40-Interrupt seltener als einmal pro IPO-Zyklus ausgegeben wird, dann sollte die OB40-Puffertiefe bei 2 liegen. Sonst sollte diese die Höchstanzahl der in einem IPO-Zyklus zu erwartenden Interrupts um eins übersteigen.

Je größer die Speichertiefe, desto geringer ist die Anzahl der PLC-Variablen, die aufgezeichnet werden können, weil es nur einen einzigen, kleinen, definierten Daten-Slot-Pool zum Versand von Beispieldaten von der PLC an den NCK gibt (64 Daten-Slots). Jeder aufgezeichneten PLC-Variable wird, entsprechend dem Wert der Speichertiefe, die entsprechende Anzahl an Daten-Slots aus dem Pool zugewiesen.

2.3 NC-Maschinendaten

Dieser Daten-Slot-Pool wird auch für Daten verwendet, die bei OB1, OB35, und OB40 zusammenlaufen (auch wenn die Speichertiefe von OB1, OB35, und OB40 konfiguriert werden kann, um sich voneinander zu unterscheiden). Er wird auch von allen parallelen Trace-Anwendern verwendet, auch wenn sich diese gegenseitig vielleicht gar nicht kennen.

11500	PREVENT_SYNACT_LOCK			N01, N09	S5, FBSY	
-	Geschützte Synchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	0, 0	0	1399	7/2	M

Beschreibung: Erste und letzte ID eines geschützten Synchronaktions-Bereichs.
 Synchronaktionen mit ID-Nummern, die im geschützten Bereich liegen, können nicht mehr:

- überschrieben
- gelöscht (CANCEL)
- gesperrt (LOCK)

werden, wenn sie einmal definiert sind. Geschützte Synchronaktionen können auch durch PLC nicht gesperrt werden. Sie werden der PLC an der Nahtstelle als nicht sperrbar angezeigt.
 Hinweis:
 Während der Erstellung der zu schützenden Synchronaktionen sollte der Schutz aufgehoben werden, da sonst bei jeder Änderung Power On notwendig ist, um die Logik neu definieren zu können. Mit 0,0 gibt es keinen Bereich von geschützten Synchronaktionen. Die Funktion ist ausgeschaltet. Die Werte werden als Absolutwerte gelesen und Ober- und Unterwert können in beliebiger Reihenfolge angegeben werden.

11510	IPO_MAX_LOAD			N01, N05	-	
%	Maximale erlaubte IPO-Last			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.00	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: Auslastungsauswertung über Synchronaktionen aktivieren.
 Über dieses MD11510 \$MN_IPO_MAX_LOAD wird eingestellt, ab welcher IPO-Rechenzeit (in % vom IPO-Takt) die Variable \$AN_IPO_LOAD_LIMIT auf TRUE gesetzt werden soll. Wird der Wert nach Überschreitung wieder unterschritten, so wird die Variable wieder auf FALSE gesetzt.
 Ist das Maschinendatum 0, so ist diese Diagnosefunktion deaktiviert.

11550	STOP_MODE_MASK			N01	V1	
-	Legt das Stopp-Verhalten fest.			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1	7/2	M

Beschreibung: Das MD beschreibt das Stopp-Verhalten des NCKs in bestimmten Situationen:
 BitNr. Bedeutung
 Bit 0 == 0 :=
 kein Stopp, wenn die G-Codes G331/G332 aktiv sind und zusätzlich eine Bahnbewegung oder G4 programmiert wurde.
 Bit 0 == 1 :=
 Stopp während G331/G332 ist bei Unterbrechung des Bahnsteuerbetriebs möglich (G60 oder G4 zwischen G331/G332-Sätzen unterbrechen den Bahnsteuerbetrieb).
 Bit 1.....15
 nicht belegt

11600	BAG_MASK	N01	K1,Z1
-	Definiert das BAG-Verhalten	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		3	7/2
			M

Beschreibung:

Das MD beschreibt die Wirkung der VDI-Signale auf alle Kanäle einer BAG sowie das Verhalten der interne Betriebsartenumschaltung in Bezug auf ASUPs/Interruptroutinen.

Wert = 0: Wenn in einem Kanal der BAG ein Interrupt gestartet wird, reagieren alle Kanäle der BAG ganz normal auf BAG-VDI-Signale (wie z.B. BAG-RESET und BAG-STOP). Wird der Interrupt aus JOG heraus gestartet, wechseln alle Kanäle der BAG intern in die Betriebsart AUTO. Am Ende des Interrupts findet ein automatischer Rückmodeswitch nach JOG statt.

Wert = 1: Wenn in einem Kanal der BAG ein Interrupt gestartet wird, reagiert dieser Kanal nicht mehr auf BAG-VDI-Signale (wie z.B. BAG-RESET und BAG-STOP). Wenn beispielsweise BAG-STOP ausgelöst wird, werden alle Kanäle der BAG angehalten, der Interrupt läuft aber weiter. Ein Kanal-STOP wirkt nach wie vor. Zusätzlich gilt, dass wenn in einem Kanal der BAG ein Interrupt aus JOG heraus gestartet wird, nur dieser Kanal intern automatisch die Betriebsart nach AUTO wechselt, alle anderen Kanäle der BAG bleiben in der Betriebsart JOG. Der automatische Rückmodeswitch am Ende des Interrupts bezieht sich entsprechend auch nur auf den Kanal, in dem der Interrupt lief.

Wert = 2: Wenn in einem Kanal der BAG ein Interrupt gestartet wird, reagieren alle Kanäle der BAG ganz normal auf BAG-VDI-Signale (wie z.B. BAG-RESET und BAG-STOP). Wenn in einem Kanal der BAG ein Interrupt aus JOG heraus gestartet wird, wechselt nur dieser Kanal intern automatisch die Betriebsart nach AUTO, alle anderen Kanäle der BAG bleiben in der Betriebsart JOG. Der automatische Rückmodeswitch am Ende des Interrupts bezieht sich entsprechend auch nur auf den Kanal, in dem der Interrupt lief. Dieses Verhalten wird erst ab V4.7 SP4 HF1 unterstützt. In früheren Versionen war diese Einstellung nicht definiert. Zusätzlich ist bei dieser Einstellung ist die Funktionalität "Joggen in ASUP" (siehe MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK, Bit3) erlaubt.

Wert = 3: Wie Wert=1. Zusätzlich ist aber die Funktionalität "Joggen in ASUP" (siehe MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK, Bit3) erlaubt.

11602	ASUP_START_MASK	N01	K1, M3, TE3, TE7
-	Stoppgründe für ASUP ignorieren	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0xf	7/2
			M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt fest, welche Stoppgründe bei einem ASUP-Start ignoriert werden. Das ASUP wird gestartet bzw. es werden folgende Stoppgründe ignoriert:

Bit 0:

Stopp-Grund: Stopp-Taste, M0 oder M01

Falls NCK im RESET-Zustand (bzw. JOG Mode) ist, wird ein ASUP sofort gestartet (ohne dieses Bit kann in RESET/JOG kein ASUP gestartet werden).

Bit 1:

Reserviert! Dieses Bit wurde durch MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK und MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP ersetzt.

Bit 2:

Starten auch erlaubt, wenn Einlesesperre aktiv ist, d. h. die Sätze des ASUP-Programmes werden sofort eingewechselt und abgearbeitet. Damit werden die Maschinendatum MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT und MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP unwirksam. Das NCK-Verhalten entspricht dem der Maschinendatenbelegung \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT=H3F \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP=FFFFFFFF.

Bei nicht gesetztem Bit:

Die Belegung der Maschinendaten MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT und MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP wird ausgewertet.

2.3 NC-Maschinendaten

Ist das jeweilige Bit in \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT bzw. \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP gleich 0, wird ein ASUP oder Prog-Event zwar intern sofort ausgelöst, die Sätze des ASUP-Programms werden erst mit dem Aufheben der Einlesesperre eingewechselt.

Mit dem Auslösen des ASUPs wird die Bahn sofort gebremst (außer mit Option BLSYNC). Im ASUP-Programm wirkt ein erneutes Setzen der Einlesesperre.

Bit 3:

Achtung:

Folgende Funktion ist in einkanaligen Systemen immer aktivierbar. Mehrkanalige Systeme benötigen zusätzlich das Bit1 im MD11600 \$MN_BAG_MASK. Die Funktion wirkt n_u_r bei ASUPs, die aus dem Programmzustand abgebrochen (Kanalzustand Reset) heraus aktiviert worden waren. In mehrkanaligen Systemen ohne MD11600 \$MN_BAG_MASK, Bit 1 wirkt die Funktion nicht.

Wird ein ASUP aus der Betriebsart JOG heraus automatisch gestartet, so darf der Benutzer mitten im ASUP-Programm stoppen. Dem Benutzer wird ständig die Betriebsart JOG angezeigt. Durch das gesetzte BIT 3 kann der Benutzer in dieser Situation joggen. Das ist ohne das Bit 3 nicht möglich. Der BA-Wechsel bleibt in dieser Situation mit dem Alarm 16927 verriegelt. Mit der Taste "Start" kann der Benutzer das ASUP-Programm fortsetzen. Solange das ASUP-Programm läuft, kann der Anwender natürlich nicht joggen. Mit dem ASUP-Programm-Ende darf der Anwender wieder joggen.

Bit 4...15: reserviert

Korrespondiert mit:

- MD11604 \$MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL
- MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
- MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
- MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
- MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP

11604	ASUP_START_PRIO_LEVEL	N01	K1, TE3, TE7		
-	Prioritäten ab der 'ASUP_START_MASK' wirksam ist	DWORD	POWER ON		
-					
-	-	0	0	128	7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, ab welcher ASUP-Priorität das MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK verwendet wird. MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK wird von der hier angegebenen bis zur höchsten ASUP-Prioritätsebene 1 berücksichtigt.

Korrespondiert mit:

- MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK

11610	ASUP_EDITABLE	N01	K1		
-	Aktivierung eines anwenderspezifischen ASUP Programms	UDWORD	POWER ON		
-					
-	-	0	0	0x7	7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum steuert, ob statt der vom System bereitgestellten Routinen für die Bearbeitung von RET und REPOS die anwenderspezifische Routine: _N_ASUP_SPF im Verzeichnis _N_CUS_DIR / _N_CMA_DIR verwendet werden soll. Der AnwenderASUP wird zu erst im _N_CUS_DIR gesucht

Wert: Bedeutung:

- 0 Weder bei RET noch bei REPOS wird die Routine _N_ASUP_SPF aktiviert
- Bit0 = 1 Bei RET läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF, bei REPOS läuft die vom System bereitgestellte Routine
- Bit1 = 1 Bei REPOS läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF, bei RET läuft die vom System bereitgestellte Routine
- Bit0 + Bit1 = 3 Sowohl bei RET als auch bei REPOS läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF

Bit2 = 1 Der AnwenderASUP _N_ASUP_SPF wird zu erst im _N_CMA_DIR gesucht
 Korrespondiert mit:
 MD11612 \$MN_ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL

11612	ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL		N01		K1	
-	Schutzstufe des anwenderspezifischen ASUP Programms		DWORD		POWER ON	
-						
-	-	2	0	7	7/2	M

Beschreibung: Schutzstufe des anwenderspezifischen ASUP Programmes für RET und/oder REPOS
 Das Datum ist nur wirksam, wenn MD11610 \$MN_ASUP_EDITABLE ungleich 0 gesetzt ist.
 Das Maschinendatum legt den Protectionlevel des Programms _N_ASU_CUS fest.
 Nicht relevant bei:
 MD11610 \$MN_ASUP_EDITABLE gleich 0
 Korrespondiert mit:
 MD11610 \$MN_ASUP_EDITABLE

11620	PROG_EVENT_NAME		EXP, N12		K1	
-	Programmname für PROG_EVENT		STRING		POWER ON	
-						
-	-	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Name des Anwenderprogramms, das durch die Funktionen "ereignisgesteuerte Programm-
 aufrufe" und "automatischer ASUP-Start nach Satzsuchlauf" (MD11450
 \$MN_SEARCH_RUN_MODE, Bit 1) aufgerufen wird. Voreingestellt ist _N_PROG_EVENT_SPF.
 Die Voreinstellung wird aktiv, wenn MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME einen Leerstring
 enthält.
 Enthält das Maschinendatum keinen Leerstring, so wird String syntaktisch wie bei
 einem Unterprogrammbezeichner geprüft, d.h. die ersten beiden Zeichen müssen
 Buchstaben (keine Ziffern) oder Unterstriche sein. Ist dies nicht der Fall, wird im
 Hochlauf der 4010 gemeldet.
 Das Programm muss sich in einem Zyklendirectory befinden. Beim Aufruf werden die
 Zyklendirectories entsprechend der Einstellung von MD11622 \$MN_PROG_EVENT_PATH
 durchsucht.
 Prefix (_N_) und Suffix (_SPF) des Programmnamens werden - wenn nicht angegeben -
 automatisch ergänzt.

11622	PROG_EVENT_PATH		N01		-	
-	Aufrufpfad für PROG_EVENT		BYTE		POWER ON	
-						
-	-	3	0	3	7/2	M

Beschreibung: Pfad, mit dem das mit MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME eingestellte Anwenderprogramm
 aufgrund eines mit MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK projektierten ereignisgesteuerten
 Programmaufrufes (Prog-Event) aufgerufen wird:
 0: /_N_CMA_DIR
 1: /_N_CUS_DIR
 2: /_N_CST_DIR
 3: Suchpfad in der Reihenfolge /_N_CUS_DIR, /_N_CMA_DIR und /_N_CST_DIR

2.3 NC-Maschinendaten

11625	FILE_ONLY_WITH_EXTENSION	N01	-
-	Beim Programmaufruf nur nach Dateien mit einer Extension suchen	BYTE	RESET
-			
-	-	0	0
-	-	1	7/3 U

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann man einstellen, ob bei einem Unterprogrammaufruf im Filesystem nach Dateien ohne Extension gesucht wird. Um die Suche nach einem Programm in den verschiedenen Pfaden im Filesystem zu beschleunigen, z. B. bei der Verwendung von EES, kann die Suche nach Dateien ohne Extension ausgeschaltet werden.

0: Bei Unterprogrammaufrufen wird auch nach Dateien ohne Extension gesucht

1: Bei Unterprogrammaufrufen wird nur nach Dateien mit Extension (z. B SPF, MPF etc.) gesucht

11626	CYCLES_ONLY_IN_CYCDIR	N01	-
-	Unterprogramme mit PROC-Anweisung nur in den Zyklenverzeichnissen suchen	BYTE	RESET
-			
-	-	0	0
-	-	2	7/3 U

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann man einstellen, dass Unterprogramme, die eine PROC-Anweisung haben und in den Zyklenverzeichnissen (CUS, CMA, CST) abgelegt sind, beim Unterprogramm-Aufruf nur in diesen Verzeichnissen gesucht werden. Die PROC-Anweisungen werden beim Warmstart eingelesen. Die Funktion wirkt damit nur für Unterprogramme, die sich zum Zeitpunkt des Warmstarts in den Zyklenverzeichnissen befunden haben.

Anwendung: diese Einstellung verhindert bei der Programmbearbeitung durch die Funktion "Execution from External Storage EES" unnötige Zugriffe auf den externen Speicher und beschleunigt damit z.B. den Aufruf der SIEMENS-Zyklen.

0: Bei Unterprogrammaufrufen wird das NC-Programm gemäß Suchpfad in allen Programmverzeichnissen gesucht

1: Bei Unterprogrammaufrufen wird das NC-Programm nur in den Zyklenverzeichnissen CUS, CMA und CST gesucht

2: Bei Unterprogrammaufrufen wird das NC-Programm in dem mit der CALLPATH-Anweisung definierten Verzeichnis und danach in den Zyklenverzeichnissen CUS, CMA und CST gesucht

11640	ENABLE_CHAN_AX_GAP	N01, N11	K2
-	Kanalachslücken in AXCONF_MACHAX_USED werden erlaubt	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0
-	-	0x1	2/2 M

Beschreibung: Bit0 = 1

Das Maschinendaten ermöglicht die Projektierung von Kanalachslücken im MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Damit wird folgende MD-Belegung erlaubt:

\$AXCONF_MACHAX_USED[0] = 1 ; 1. MA ist 1. Achse im Kanal

\$AXCONF_MACHAX_USED[1] = 2 ; 2. MA ist 2. Achse im Kanal

\$AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0 ; Kanalachslücke

\$AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3 ; 3. MA ist 3. Achse im Kanal

\$AXCONF_MACHAX_USED[4] = 0

A C H T U N G:

(mit MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED BIT0 gesetzt):

Falls mit MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[1]= 3 eine Geo-Achse auf eine Kanalachslücke gelegt wird, so verhält sich die Steuerung wie MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[1]= 0. Damit ist diese Geoachse entfernt!

Transformations - Maschinendaten dürfen nicht mit einer Kanalachsnummer versorgt werden, die als Lücke ausgelegt ist.

BIT1 - BIT31: unbenutzt.

Korrespondiert mit:

MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,
 MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB,
 MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
 MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED
 MD24... \$MC_TRAFO_AXES_IN...
 MD24... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB...

11717	D_NO_FCT_CYCLE_NAME			EXP, N12, N07	K1	
-	Unterprogrammname für D-Funktions-Ersetzung			STRING	POWER ON	
-						
-	-	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Zyklename für Ersetzungsroutine der D-Funktion.
 Wird in einem Teileprogrammsatz eine D-Funktion programmiert, so wird in Abhängigkeit von den Maschinendaten MD10717 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_NAME, MD10719 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE und MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR das mit MD11717 \$MN_D_NO_FCT_CYCLE_NAME definierte Unterprogramm aufgerufen.
 Die programmierte D-Nummer kann im Zyklus über die Systemvariablen \$C_D / \$C_D_PROG abgefragt werden.
 MD11717 \$MN_D_NO_FCT_CYCLE_NAME wirkt nur im Siemens-Mode (G290).
 Pro Teileprogrammzeile kann maximal eine M/T/D-Funktionsersetzung wirksam werden.
 In dem Satz mit der D-Funktionsersetzung darf kein modaler Unterprogramm-Aufruf programmiert sein. Auch Unterprogrammrücksprung und Teileprogrammende sind nicht erlaubt.
 Im Konfliktfall wird Alarm 14016 abgesetzt.

11750	NCK_LEAD_FUNCTION_MASK			N09	-	
-	Funktionen zur Leitwertkopplung			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0x00	0	0x10	1/1	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Funktionen der Leitwertkopplung eingestellt.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 - 3:
 reserviert
 Bit 4 == 0:
 Die Folgeachse einer Leitwertkopplung bremst eigenständig bei NC- od. Bag-Stopp od. kanalspez. Vorschubsperr
 Bit 4 == 1:
 Die Folgeachse einer Leitwertkopplung bremst nicht eigenständig bei NC- od. Bag-Stopp od. kanalspez. Vorschubsperr
 Bit 5 - 31:
 reserviert

2.3 NC-Maschinendaten

11752	NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK	N09	-
-	Funktionen zum Mitschleppen	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x0	0
		0x10	1/1
			M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Funktionen zum Mitschleppen eingestellt.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 - 3:
 reserviert
 Bit 4 == 0:
 Die Folgeachse eines Mitschleppverbandes aktiviert aus einer Synchronaktion bremst eigenständig bei NC- od. Bag-Stopp od. kanalspez. Vorschubsperr
 Bit 4 == 1:
 Die Folgeachse einer Mitschleppverbandes aktiviert aus einer Synchronaktion bremst nicht eigenständig bei NC- od. Bag-Stopp od. kanalspez. Vorschubsperr
 Bit 5 - 31:
 reserviert

11756	NCK_EG_FUNCTION_MASK	N09	-
-	Funktionen zum Elektronischen Getriebe	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x0	0
		0x2F	1/1
			M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Funktionen zum Elektronischen Getriebe (EG) eingestellt.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 - 4:
 reserviert
 Bit 5 == 0:
 Positionsangaben in EGONSYN und EGONSYNE werden entsprechend der im aktuell bearbeiteten Teileprogrammsatz gültigen Einstellung G700 oder G710 inch oder metrisch bewertet.
 Bit 5 == 1
 Positionsangaben in EGONSYN und EGONSYNE werden im angestellten Grundsystem bewertet.
 Bit 6 - 31:
 reserviert

12000	OVR_AX_IS_GRAY_CODE	EXP, N10	V1, Z1
-	Achs-Vorschubkorrektorschalter Gray-codiert	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum dient der Anpassung an die Schnittstellencodierung der PLC-Nahtstelle für den Achs-Vorschubkorrektorschalter.
 1: Die niederwertigen 5 Bits des PLC-Nahtstellensignals DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H) werden als Gray-Code interpretiert. Der gelesene Wert entspricht einer Schalterstellung. Er dient als Index für die Auswahl des gültigen Korrekturfaktors aus der Tabelle des MD12010 \$MN_OVR_FACTOR_AX_SPEED [n]
 0: Das Vorschubkorrektur-Byte der PLC-Nahtstelle wird als binäre Darstellung des Override-Wertes in Prozent interpretiert (Begrenzung: 200 Prozent).
 Korrespondiert mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H), (achsspezifisch)
 MD12010 \$MN_OVR_FACTOR_AX_SPEED [n]

(Bewertung des Achs-Vorschubkorrekturschalters)

12010	OVR_FACTOR_AX_SPEED			EXP, N10	V1, Z1	
-	Bewertung des Achs-Vorschubkorrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10, 0.20...	0.00	2.00	7/2	M

Beschreibung: Bewertung des Achsgeschwindigkeits-Override-Schalters bei graycodierter Schnittstelle
Nicht relevant bei:
MD12000 \$MN_OVR_AX_IS_GRAY_CODE = 0
Korrespondiert mit:
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H), (achsspezifisch)

12020	OVR_FEED_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1, Z1	
-	Bahnvorschub-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum dient der Anpassung an die Schnittstellencodierung der PLC-Nahtstelle für den Bahnvorschub-Korrekturschalter.
1: Die niederwertigen 5 Bits des NC/PLC-Nahtstellensignals DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H) werden als Gray-Code interpretiert. Der gelesene Wert entspricht einer Schalterstellung. Er dient als Index für die Auswahl des gültigen Override-Faktors aus der Tabelle des MD12030 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [n].
0: Das Vorschubkorrektur-Byte der PLC-Nahtstelle wird als binäre Darstellung des Override-Wertes in Prozent interpretiert (Begrenzung: 200 Prozent).
Korrespondiert mit:
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H)
MD12030 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [n]
(Bewertung des Bahnvorschub-Korrekturschalters)

12030	OVR_FACTOR_FEEDRATE			EXP, N10	V1, B1, Z1	
-	Bewertung des Bahnvorschub-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10, 0.20...	0.00	2.00	7/2	M

Beschreibung: Bewertung des Feedrate-Override-Schalters bei graycodierter Schnittstelle
Sonderfunktion des 31. Wertes für die Geschwindigkeitsführung:
Die Einstellung des 31. Override-Wertes legt die Dynamik-Reserven fest, die die Geschwindigkeitsführung für eine Überhöhung des Bahn-Vorschubs hält. Die Einstellung sollte dem höchsten tatsächlich verwendeten Override-Faktor entsprechen.
Die Funktion des 31. Wertes ist damit identisch zur Wirkung des MD12100 \$MN_OVR_FACTOR_LIMIT_BIN bei Verwendung der binärcodierten Schnittstelle
Nicht relevant bei:
MD12020 \$MN_OVR_FEED_IS_GRAY_CODE = 0
Korrespondiert mit:
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB0 (Vorschubkorrektur A-H)

12040	OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1, Z1	
-	Eilgang-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	0	-	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Dieses Maschinendatum dient der Anpassung an die Schnittstellencodierung der PLC-Nahtstelle für den Eilgang-Korrekturschalter.

1: Die niederwertigen 5 Bits des PLC-Nahtstellensignals DB21-30 DBB5 (Eilgangkorrektur A-H) werden als Gray-Code interpretiert. Der gelesene Wert entspricht einer Schalterstellung.

Er dient als Index für die Auswahl des gültigen Korrekturfaktors aus der Tabelle des MD12050 \$MN_OVR_FACTOR_RAPID_TRA[n].

0: Das Eilgangkorrektur-Byte der PLC-Nahtstelle wird als binäre Darstellung des Override-Wertes in Prozent interpretiert (Begrenzung: 200 Prozent).

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBB5 (Eilgangkorrektur A-H)

MD12050 \$MN_OVR_FACTOR_RAPID_TRA[n]
(Bewertung des Eilgang-Korrekturschalters)

12050	OVR_FACTOR_RAPID_TRA			EXP, N10	V1, Z1	
-	Bewertung des Eilgang-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10, 0.20...	0.00	1.00	7/2	M

Beschreibung: Bewertung des Eilgang-Override-Schalters bei graycodierter Schnittstelle

Nicht relevant bei:

MD12040 \$MN_OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE = 0

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBB5 (Eilgangkorrektur A-H)

12060	OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1, Z1	
-	Spindel-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum dient der Anpassung an die Schnittstellencodierung der PLC-Nahtstelle für den Spindel-Korrekturschalter.

1: Die niederwertigen 5 Bits des PLC-Nahtstellensignals "Spindelkorrektur" werden als Gray-Code interpretiert. Der gelesene Wert entspricht einer Schalterstellung. Er dient als Index für die Auswahl des gültigen Korrekturfaktors aus der Tabelle des MD12070 \$MN_OVR_FACTOR_SPIND_SPEED [n].

0: Das Spindelkorrektur-Byte der PLC-Nahtstelle wird als binäre Darstellung des Override-Wertes in Prozent interpretiert (Begrenzung: 200 Prozent).

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB19 (Spindelkorrektur)

MD12070 \$MN_OVR_FACTOR_SPIND_SPEED[n]
(Bewertung des Spindel-Korrekturschalters)

12070	OVR_FACTOR_SPIND_SPEED			EXP, N10	V1, Z1	
-	Bewertung des Spindel-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.5, 0.55, 0.60, 0.65, 0.70, 0.75, 0.80, 0.85...	0.00	2.00	7/2	M

Beschreibung: Bewertung des spindelspezifischen Override-Schalters bei graycodierter Schnittstelle

Sonderfunktion des 31. Wertes für die Geschwindigkeitsführung:

Die Einstellung des 31. Override-Wertes legt die Dynamik-Reserven fest, die die Geschwindigkeitsführung für eine Überhöhung des Spindel-Vorschubs hält. Die Einstellung sollte dem höchsten tatsächlich verwendeten Override-Faktor entsprechen.

Die Funktion des 31. Wertes ist damit identisch zur Wirkung des MD12100 \$MN_OVR_FACTOR_LIMIT_BIN bei Verwendung der binärcodierten Schnittstelle.

Nicht relevant bei:

MD12060 \$MN_OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE = 0

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBB19 (Spindelkorrektur)

12080	OVR_REFERENCE_IS_PROG_FEED	N10, N09	V1
-	Override-Bezugsgeschwindigkeit	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	0
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung:

In diesem MD wird eingetragen, ob sich die über NST vorgegebene Spindelkorrektur auf die durch MD/SD begrenzte Drehzahl oder auf die programmierte Drehzahl bezieht.

1: Spindelkorrektur wirkt bezogen auf die programmierte Drehzahl

(programmierte Drehzahl _ Spindelkorrektur 100%)

0: Spindelkorrektur wirkt auf die durch MD oder SD begrenzte Drehzahl

(begrenzte Drehzahl durch MD/SD _ Spindelkorrektur 100%)

Korrespondierende Maschinendaten:

Eine Drehzahlbegrenzung erfolgt u. a. durch folgende MD oder SD:

MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT Maximale Spindeldrehzahl

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT Maximaldrehzahl der Getriebestufe

MD35160 \$MA_SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT Spindeldrehzahlbegrenzung von PLC

SD43220 \$SA_SPIND_MAX_VELO_G26 Maximale Spindeldrehzahl

SD43230 \$SA_SPIND_MAX_VELO_LIMS Spindeldrehzahlbegrenzung bei G96

12082	OVR_REFERENCE_IS_MIN_FEED	N10, N09	V1
-	Festlegung des Bezugs des Bahn-Overrides	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	0
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung:

Die Bezugsgeschwindigkeit für den über Maschinensteuertafel vorgegebenen Bahnvorschuboverride kann abweichend vom Standard gesetzt werden.

0: Standard:

Der Override wird auf den programmierten Vorschub bezogen.

1: Sonderfall:

Der Override wird auf den programmierten Vorschub oder auf die Bahnvorschubbegrenzung bezogen, je nachdem, welcher resultierende Wert niedriger ist. Damit erhält man auch im Falle einer starken Vorschubreduzierung (infolge der zulässigen Achsdynamik) immer eine sichtbare Auswirkung des Override-Wertes (im Bereich 0 bis 100%).

12090	OVR_FUNCTION_MASK	N01, N10, N09	-
-	Auswahl von Override-Spezifikationen	UDWORD	RESET
-			
-	-	0	0
-	-	0x01	7/2
-	-	-	M

Beschreibung:

Mit den Bits kann die Funktionalität von Overrideschaltern beeinflusst werden.

Bit 0: = 0,

Standard: Spindeloverride wirkt bei G331/G332

= 1,

Bahnoverride wirkt anstelle des Spindeloverrides bei G331/G332

(Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter)

2.3 NC-Maschinendaten

12100	OVR_FACTOR_LIMIT_BIN	EXP, N10	V1, B1, Z1			
-	Begrenzung bei binärkodiertem Korrekturschalter	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	1.2	0.0	2.0	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann der Korrekturfaktor bei Verwendung der binärcodierten Schnittstelle für Bahn-, Achs- und Spindelvorschub zusätzlich begrenzt werden. Dabei werden die maximalen Grenzwerte

- 200% bei kanalspezifischer Vorschubkorrektur
- 100% bei kanalspezifischer Eilgangkorrektur
- 200% bei achsspezifischer Vorschubkorrektur
- 200% bei Spindelkorrektur

durch den in OVR_FACTOR_LIMIT_BIN eingetragenen Grenzwert ersetzt, wenn dieser niedriger gewählt wurde.

Beispiel: OVR_FACTOR_LIMIT_BIN = 1.20
 --> Maximaler Korrekturfaktor für

- kanalspezifische Vorschubkorrektur =120%
- kanalspezifische Eilgangkorrektur =100%
- achsspezifische Vorschubkorrektur =120%
- Spindelkorrektur =120%

Außerdem legt dieser Wert die Dynamik-Reserven fest, die die Geschwindigkeitsführung für eine Überhöhung des Bahn- und Spindel-Vorschubs hält.

Literatur:
 /FB/, B1, "Bahnsteuerbetrieb, Genauhalt und LookAhead"

12200	RUN_OVERRIDE_0	N01, N09	FBMA, V1, Z1			
-	Fahrverhalten bei Override 0	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: = 0
 Override 0 ist wirksam und bedeutet Bremsen (konventioneller Betrieb, Sicherheitsfunktion).
 Bei Handrädern wird über MD32084 \$MA_HANDWH_STOP_COND für Maschinenachsen und über MD20624 \$MC_HANDWH_CHAN_STOP_COND, Bit 0 und 1 für Geometrieachsen und Konturhandrad festgelegt, ob die Pulse aufgesammelt werden.

= 1
 Das Fahren mit Handrädern und im JOG-Betrieb mit Festvorschüben ist auch bei Override 0% möglich.
 Korrespondiert mit:
 MD32084 \$MA_HANDWH_STOP_COND
 MD20624 \$MC_HANDWH_CHAN_STOP_COND

12202	PERMANENT_FEED	N01, N09	Z1, V1			
mm/min	Festvorschübe für Linearachsen	DOUBLE	RESET			
-						
-	4	0., 0., 0., 0.	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In der Betriebsart AUTOMATIK:
 Nach der Aktivierung eines Festvorschubs über Nahtstellensignal wird anstelle des programmierten Vorschubs mit Festvorschub verfahren.
 Beachte:

Der Festvorschub wird im Bahnsteuerbetrieb mitausgewertet, um den Aufwand für die LookAhead-Berechnung zu optimieren. Unnötig hohe Werte sind deshalb zu vermeiden. Ist kein Festvorschub gewünscht, ist Null einzutragen.

In der Betriebsart JOG:

Nach der Aktivierung eines Festvorschubs über Nahtstellensignal und Verfahren der Linearachse mit einer Verfahrtaste wird mit dem Festvorschub in die gewählte Richtung verfahren.

n = 0, 1, 2, 3 bedeutet Festvorschub 1, 2, 3, 4. Die Werte sind in aufsteigender Folge einzutragen.

Sonderfälle, Fehler,

Die durch MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO definierte Maximalgeschwindigkeit ist wirksam.

Es wird eine Override-Einstellung von 100 % angenommen, bei Override gleich 0 wirkt MD12200 \$MN_RUN_OVERRIDE_0.

Korrespondiert mit:

MD12200 \$MN_RUN_OVERRIDE_0

12204	PERMANENT_ROT_AX_FEED	N01, N09	V1
Umdr/min	Festvorschübe für Rundachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	4	0., 0., 0., 0.	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung:

Festvorschubwerte:

In der Betriebsart AUTOMATIK:

Nach der Aktivierung eines Festvorschubs über Nahtstellensignal wird anstelle des programmierten Vorschubs mit Festvorschub verfahren.

Beachte: Für die Bahnbewegung wird PERMANENT_ROT_AX_FEED anstatt PERMANENT_FEED verwendet, wenn im aktuellen Satz alle synchron verfahrenen Achsen Rundachsen sind. Sind Linear- und Rundachsen zusammen synchron zu verfahren, gilt PERMANENT_FEED.

Der Festvorschub wird im Bahnsteuerbetrieb mitausgewertet, um den Aufwand für die LookAhead-Berechnung zu optimieren. Unnötig hohe Werte sind deshalb zu vermeiden. Ist kein Festvorschub gewünscht, ist Null einzutragen.

In der Betriebsart JOG:

Nach der Aktivierung eines Festvorschubs über Nahtstellensignal und Verfahren der Rundachse mit einer Verfahrtaste wird mit dem Festvorschub in die gewählte Richtung verfahren.

n = 0, 1, 2, 3 bedeutet Festvorschub 1, 2, 3, 4

Sonderfälle, Fehler,

Die durch MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO definierte Maximalgeschwindigkeit ist wirksam.

Es wird eine Override-Einstellung von 100 % angenommen, bei Override gleich 0 wirkt MD12200 \$MN_RUN_OVERRIDE_0.

Korrespondiert mit:

MD12200 \$MN_RUN_OVERRIDE_0

12205	PERMANENT_SPINDLE_FEED	N01, N09	FBMA
Umdr/min	Festvorschübe für Spindeln	DOUBLE	RESET
-			
-	4	0., 0., 0., 0.	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung:

Festvorschubwerte:

JOG: Bei Aktivierung der Verfahrtasten und Aktivierung des entsprechenden Signals in der PLC-Nahtstelle wird eine Spindel mit Festvorschub verfahren.

Der Override wirkt nicht.

In Abhängigkeit vom MD12200 \$MN_RUN_OVERRIDE_0 wird auch bei Override 0 gefahren.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Der durch MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO vorgegebene Wert gilt als Obergrenze. Bei einem größeren Wert des Festvorschubs wird auf diesen Grenzwert begrenzt.

12300	CENTRAL_LUBRICATION			N01, N09	-	
-	Zentrale Schmierung aktiv			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die axialen VDI-Signale fordern nach Überschreiten eines einstellbaren achsialen Weges (vgl. MD33050 \$MA_LUBRICATION_DIST) bei der PLC einen Schmierimpuls an. Diese achsialen Impulse wirken (defaultmäßig) unabhängig voneinander.
 Wenn die Maschinenkonstruktion nun eine zentrale Schmierung vorsieht, d.h. der Schmierimpuls einer beliebigen Achse an allen Achsen wirkt, dann muss auch die zugehörige Wegüberwachung aller Achsen nach Schmierimpuls-Ausgabe neu gestartet werden, diese Start- Synchronisation der Überwachungen erfolgt durch MD12300 \$MN_CENTRAL_LUBRICATION=TRUE.

12510	NCU_LINKNO			N01	B3	
-	NCU-Nummer in einem NCU-Verband			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	1	1	16	7/2	M

Beschreibung: Nummer oder Namen zur Identifikation einer NCU innerhalb eines NCU-Verbands.
 Bei einem NCU-Verband (NCU-Cluster) sind die NCUs über einen Link-Bus miteinander verbunden.
 Korrespondiert mit:
 MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK

12520	LINK_TERMINATION			N01	B3	
-	NCU Nummern bei denen Busabschlusswiderstände aktiviert sind			BYTE	POWER ON	
LINK, -						
-	2	0, 1	0	15	3/2	M

Beschreibung: LINK_TERMINATION legt fest, bei welchen NCUs die Busabschlusswiderstände für die Taktleitung durch das Link-Modul eingeschaltet werden müssen.
 Korrespondiert mit:
 MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK

12540	LINK_BAUDRATE_SWITCH			N01	B3	
-	Link Bus Baudrate			DWORD	POWER ON	
LINK, -						
-	-	9	0	9	3/2	M

Beschreibung: Mit den eingegebenen Werten wird die zugeordnete Baudrate für die Link-Kommunikation festgelegt:

Eingestellter Wert	Rate	
0	9,600	KBd
1	19,200	KBd
2	45,450	KBd
3	93,750	KBd
4	187,000	KBd
5	500,000	KBd
6	1,500	MBd
7	3,000	MBd
8	6,000	MBd

9 12,000 MBd
 Nicht relevant bei:
 Systemen ohne Link-Module
 Korrespondiert mit:
 MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK

12550	LINK_RETRY_CTR	N01	B3
-	Maximale Anzahl der Wiederholungen für Telegrammübertragung	DWORD	POWER ON
LINK, -			
-	-	4	1
		15	3/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Telegrammwiederholungen im Fehlerfall
 Nicht relevant bei:
 Systemen ohne Link-Module
 Korrespondiert mit:
 MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK

12701	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
		-	3/2
			M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.
 Schreibweise für Einträge:
 NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
 und Maschinenachsadresse n: 1... 31
 Beispiel:
 NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort
 ; 1. Maschinenachse.
 AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
 ; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
 ; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
 Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB festgelegt.
 Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!
 Beispiel:
 CHANDATA(1)
 \$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
 MD12701 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
 Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.
 Korrespondiert mit:
 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12702	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB2	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
		-	3/2
			M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

CHANDATA(1)
\$MC_MACHAX_USED[4]=9
MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
MD12701 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
MD12701 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12703	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB3	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

CHANDATA(1)
\$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1

```
MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.
Korrespondiert mit:
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12704	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB4	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar. Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31
```

Beispiel:

```
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12705	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB5	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31
```

Beispiel:

```
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

2.3 NC-Maschinendaten

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12706	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB6			N01	B3	
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes			STRING	POWER ON	
CTDE						
-	32	-	-	-	3/2	M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.

AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12707	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB7			N01	B3	
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes			STRING	POWER ON	
CTDE						
-	32	-	-	-	3/2	M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
 und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
 ; 1. Maschinenachse.

AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
 ; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
 ; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9    MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"    MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12708	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB8			N01	B3	
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes			STRING	POWER ON	
CTDE						
-	32	-	-	-	3/2	M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
 und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
 ; 1. Maschinenachse.

AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
 ; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
 ; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9    MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"    MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:
MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12709	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB9	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.
Schreibweise für Einträge:
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.
Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:
CHANDATA(1)
\$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.
Korrespondiert mit:
MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12710	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB10	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.
Schreibweise für Einträge:
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12711	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB11	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31
```

Beispiel:

```
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12712	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB12	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
```

2.3 NC-Maschinendaten

und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

```
NC2_AX1      ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
              ; 1. Maschinenachse.

AX5          ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
              ; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
              ; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)

$MC_MACHAX_USED[4]=9      MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"      MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12713	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB13	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2 M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn      mit NCU Nummer m: 1..16
              und Maschinenachsadresse n: 1... 31
```

Beispiel:

```
NC2_AX1      ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
              ; 1. Maschinenachse.

AX5          ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
              ; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
              ; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)

$MC_MACHAX_USED[4]=9      MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"      MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12714	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB14	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2
			M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.

AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

CHANDATA(1)
\$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
MD12701 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

12715	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB15	N01	B3
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes	STRING	POWER ON
CTDE			
-	32	-	-
			3/2
			M

Beschreibung:

Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31

Beispiel:

NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.

AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

2.3 NC-Maschinendaten

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12716	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB16			N01	B3	
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes			STRING	POWER ON	
CTDE						
-	32	-	-	-	3/2	M

Beschreibung: Zuordnung eines Achs-Container-Platzes (Slot s) zu einer Maschinenachse oder Link-Achse. In einem Achs-Container sind max. 32 Plätze mit Achsen belegbar.

Schreibweise für Einträge:

```
NCm_AXn mit NCU Nummer m: 1..16
und Maschinenachsadresse n: 1... 31
```

Beispiel:

```
NC2_AX1 ; Die Achse befindet sich auf der NCU2 und ist dort die
; 1. Maschinenachse.
AX5 ; lokale Achse 5 bei nur einer NCU
; der Achscontainer-Mechanismus wird nur von
; mehreren Kanälen einer NCU benutzt.
```

Der Verweis auf einen Achs-Containerplatz eines Kanals wird durch die Festlegung in MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB bestimmt.

Die zu einem bestimmten Zeitpunkt tatsächlich zugewiesene Achse ist abhängig vom Containerdrehungszustand. Alle Kanäle, die auf einen Achscontainer zugreifen, benutzen einheitlich die hier hinterlegten Achseinträge. Greifen Kanäle verschiedener NCUs auf diesen Container zu, ist auf NCU-übergreifende Konsistenz zu achten!

Beispiel:

```
CHANDATA(1)
$MC_MACHAX_USED[4]=9 MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1 MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1" MD12701
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```

12750	AXCT_NAME_TAB			N01	B3	
-	Achs-Container Bezeichner			STRING	POWER ON	
CTDE						
-	16	CT1, CT2, CT3, CT4, CT5, CT6, CT7, CT8...	-	-	1/1	M

Beschreibung: Liste der Achs-Container-Bezeichner
Zusätzlich zu dem Kanalbezeichner einer Achse kann der hier anwenderdefinierbare Achs-Container-Bezeichner als Achs-Container-Name für z.B. eine Achs-Container-Drehung verwendet werden (AXCTSWE(CT1))

12760	AXCT_FUNCTION_MASK		N09	-		
-	Funktionen zum Achscontainer		UDWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0x0	0	0x1	1/1	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Funktionen zum Achscontainer eingestellt.
Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
Bit 0 = 0: Bei einer direkten Achscontainerschaltung (AXCTSWED), müssen alle andere Kanäle im RESET-Zustand sein.
Bit 0 = 1: Bei einer direkten Achscontainerschaltung (AXCTSWED) müssen nur andere Kanäle, die auf Achsen des Achscontainers das Interpolationsrecht haben im RESET-Zustand sein.

13050	DRIVE_LOGIC_ADDRESS		N04, N10	G2		
-	Logische Antriebsadressen		DWORD	POWER ON		
-						
-	31	4100, 4140, 4180, 4220, 4260, 4300, 4340, 4380...	258	16383	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
Logische E/A-Adressen der PROFIdrive-Antriebe am PROFIBUS/PROFINET, die einer Achse zugeordnet werden können.
Der Wert des MD ist die mit HW-Konfig (SIMATIC Manager S7) vergebene logische E/A-Adresse des Antriebs.
Der Index n aus \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n] wird bei der Istwert- und Sollwertzuordnung verwendet:
MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR=n+1, MD30110 \$MA_CTRL_OUT_MODULE_NR=n+1.

13060	DRIVE_TELEGRAM_TYPE		N04, N10	G2		
-	Standard-Telegramm-Typ für PROFIdrive		DWORD	POWER ON		
-						
-	31	116, 116, 116, 116, 116, 116, 116, 116...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
Standard-Telegramm-Typ für PROFIdrive-Achsen:
0 = kein Standard-Typ, benutzerdefiniert
(NCK-intern wird dann Telegrammtyp 103 verwendet,
wobei ein Anhängen weiterer PZD zulässig ist.)
1... 6 = PROFIdrive-Typ
101...107 = SIEMENS-Typ
116 = SIEMENS-Typ wie 106 zzgl. Tracedaten
118 = SIEMENS-Typ wie 116, jedoch Verwendung von Geber2+3
136 = SIEMENS-Typ wie 116 zzgl. Momentenvorsteuerung
138 = SIEMENS-Typ wie 136, jedoch Verwendung von Geber2+3
139 = SIEMENS-Typ Telegramm speziell für Weiss-Spindelfunktionalität
146 = SIEMENS-Typ wie 136 mit Adaptionen und Zusatzdiagnose
148 = SIEMENS-Typ wie 138 mit Adaptionen und Zusatzdiagnose
149 = SIEMENS-Typ wie 139 mit Adaptionen und Zusatzdiagnose
Hinweise:
Die Beschreibung der SIEMENS-Telegramm-Typen ist dem SINAMICS Funktionsplan zu entnehmen.

2.3 NC-Maschinendaten

Alarm 26015 mit Hinweis auf dieses Maschinendatum wird ausgegeben falls die Telegramm-Projektierung Inkonsistenzen aufweist, d.h. der hier gewählte Telegrammtyp auf der NCK-Seite stimmt nicht mit dem Telegrammtyp überein, der am Antrieb (s.Antriebsparameter p922) eingestellt ist und die PZD-Projektierung passt nicht (s. Antriebsparameter p923, p915, p916). Die Prüfung auf Telegramm-Projektierungsfehler kann über das MD DRIVE_FUNCTION_MASK Bit15 abgeschaltet werden.

Die SIEMENS-Telegrammtypen lxx müssen im SINUMERIK-Kontext im 611U-Schnittstellen-Modus betrieben werden.

13070	DRIVE_FUNCTION_MASK			N04, N10	G2	
-	PROFIdrive-Erweiterungs-Funktionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	31	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIdrive:
 Bitcodierte Maske zum Ausblenden des von NCK erwarteten Funktionsumfangs bei PROFIdrive-Achsen.
 Bedeutung gesetzter Bits:
 Bit 0: Abschaltung der axialen Antriebsalarm-Abbildung
 Hinweis: Die Wirkung dieses Bits kann abhängig vom Wert in MD13140 \$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS verdeckt sein.
 Bit 1: reserviert, frei (früher Abschaltung 611U-Beschreibungsdatei-Zwischenablage im NCK)
 Bit 2: Abschaltung der axialen Parameterzugriffe Gebertreiber
 Bit 3: Abschaltung der axialen Parameterzugriffe Ausgangstreiber
 Bit 4: reserviert, frei (früher Aktivierung DSC-Bits)
 Bit 5: Abschaltung der 611U-spez. Antriebs-Parken (STW2.7/STA2.7)
 Bit 6: Abschaltung der 611U-spez. Fahren-Festanschl.(STW2.8/STA2.8)
 Bit 7: Abschaltung der 611U-spez. Motorumschaltung. int. (STW2.9 bis 2.11)
 Bit 8: Abschaltung des 611U-spez. Rampenbausteins (STW1.11+13)
 Bit 9: Abschaltung der 611U-spez. Funktionsgenerator-Bits (STW1.8/STA1.13)
 Bit 10: Abschaltung der Steuerung der Haltebremse (STW1.12 / STA2.5)
 Bit 11: Abschaltung der Wirkung von AUS2/AUS3 auf DB31, ... DBX93.5 (Drive Ready)
 Bit 12: Abschaltung der Fehler-/Warnklasse SINAMICS (STA1.11 bis STA1.12)
 Bit 13: Simulation Antriebs-Parken (STA2.7 = STW2.7)
 Bit 14: Auswahl der nichtzyklischen Kommunikation 0 = DPT 1 = DPV1
 Bit 15: Abschaltung des Konsistenzchecks der PROFIdrive-Telegramm-Projektierung
 Die Projektierung der Bits 5 - 10 ermöglicht eine Anpassung bestimmter im PROFIdrive-Profil nicht genormter Steuer- bzw. Statusbits. Bei Standard-Voreinstellung ergibt sich bei Fremdantrieben eventuell eine andere Bedeutung und Wirkung der Bits.

13080	DRIVE_TYPE_DP			EXP	G2	
-	Antriebsart PROFIBUS/PROFINET			BYTE	POWER ON	
-						
-	31	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5	7/2	M

Beschreibung:

MD ist relevant für PROFIdrive-Antriebe am PROFIBUS/PROFINET:
 Antriebstyp:
 0: kein Antrieb bzw. Antriebstyp unbekannt (Default),
 softwareintern behandelt wie:
 1: VSA-Antrieb (SRM: Synchronantrieb rotatorisch)
 2: HSA-Antrieb (ARM: Asynchronantrieb rotatorisch)
 3: Linearantrieb

4: Analogantrieb (keine automatische Eintragung)

5: Hydraulikantrieb

Hinweis:

Der Antriebstyp wird bei Siemens-Antrieben i.a. automatisch eingetragen, sobald diese in Betrieb gegangen sind.

Bei Fremdantrieben (zumindest bei Linearantrieben) muss der Wert dagegen händisch eingegeben werden, wenn eine automatische Erkennung nicht möglich ist.

13100	DRIVE_DIAGNOSIS			EXP, N05	-	
-	Diagnose Antriebskopplung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: reserviert

13110	PROFIBUS_TRACE_ADDRESS			EXP	-	
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace von E/A-Slots			DWORD	NEW CONF	
-						
-	14	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	-	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
Logische E/A-Adresse die aufgezeichnet werden soll.

13111	PROFIBUS_TRACE_TYPE			EXP	-	
-	Einstellungen PROFIBUS/PROFINET-Trace			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0	0	3	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
0: Aufzeichnung in den Teileprogrammspeicher /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDPTRC_MPF
1: Aufzeichnung in den Massenspeicher /user/sinumerik/data/temp/siemdptrc.trc
2: Aufzeichnung in den Teileprogrammspeicher mit Laufzeitmessung
3: Aufzeichnung der zyklischen PN-NCULINK Kommunikation

13112	PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE			EXP	-	
-	Maximale Tracefilegröße in KByte			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	40	-	-	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
0: Trace ohne Filegrößenbegrenzung
>0: Trace mit Filegrößenbegrenzung

13113	PROFIBUS_TRACE_START			EXP	-	
-	Aktivierung PROFIBUS/PROFINET-Trace			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	0	0	1	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
0: Trace aus
1: Trace ein
MD13112 \$MN_PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE > 0: Trace wird beim Erreichen der Filegröße automatisch ausgeschaltet

2.3 NC-Maschinendaten

13114	PROFIBUS_TRACE_START_EVENT			EXP	-	
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace Triggerbedingung			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	14	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x00000000	0x111ffff	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
 Triggerbedingung wird bitweise projektiert
 Bit 0-15: 0x0001-0xffff:Bitmaske
 Bit 16-23: 0x01-0x14:PZD-Nummer (max. 20 Worte zulässig)
 Bit 24-27: 0x01:Zustandswechsel 0->1
 0x00:Zustandswechsel 1->0
 Bit 28-31: 0x10:Sendeslot
 0x00:Empfangslot
 Bei MD13113 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START=1 und MD13114
 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START_EVENT=0x0 die Aufzeichnung beginnt sofort
 Bei MD13113 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START=1 und MD13114
 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START_EVENT=0x1 die Aufzeichnung beginnt mit dem
 Steuerungshochlauf
 Bei MD13113 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START=1 und MD13114
 \$MN_PROFIBUS_TRACE_START_EVENT=0x2 die Aufzeichnung beginnt beim Lebenszeichenverlust

13120	CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	-	
-	Logische Adresse der SINAMICS-CU			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	9	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M
840dsl-72	13	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M
840dsl-73	15	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M
840dsl-711	9	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M
840dsl-721	13	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M
840dsl-731	15	6500,0,0,0,0,0,0,0...	0	16383	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET, SINAMICS:
 Logische E/A-Adresse einer SINAMICS-CU (Control Unit) am PROFIBUS/PROFINET.
 Die zyklische Kommunikation mit SINAMICS-CU wird durch die Übernahme der zugehörigen
 Slotadresse aus dem STEP7-Projekt aktiviert. Erst nach der Projektierung ist der
 Zugriff auf die Onboard I/Os möglich.

13140	PROFIBUS_ALARM_ACCESS			N04, N10	-	
-	Alarmverhalten von PROFIBUS/PROFINET-Antrieben beim Hochlauf			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1	0	2	2/7	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
 Festlegung, zu welchem Zeitpunkt im Hochlauf die NCK-seitige
 Auswertung/Weiterleitung von PROFIBUS/PROFINET-Teilnehmer-
 Alarmen bzw. Warnungen (Feindiagnose-Meldungen) aktiv wird
 Betrifft Antriebs-Alarme bzw. -Warnungen 380500, 380501
 (bzw. die daraus im HMI erzeugten Alarme 200000ff usw.)
 sowie die Antriebs-Safety-Alarme 27900.
 Bedeutung der MD-Werte:
 0 = Alarme/Warnungen werden sofort ausgewertet

1 = Alarme/Warnungen werden nicht ausgewertet
 2 = Alarme werden erst nach dem Hochlauf ausgewertet, d.h. sobald HMI den Wert 2 aktiv neu gesetzt hat (NCK setzt den MD-Wert in jedem Hochlauf automatisch auf 1 zurück, HMI muss seine Bereitschaft zur Meldungs-Weiterverarbeitung durch Setzen des Wertes 2 explizit artikulieren)
 Hinweis: Das MD beschränkt die Reichweite bzw. Wirksamkeit von MD13150 \$MN_SINAMICS_ALARM_MASK
 Default: Das Default-Verhalten der Anzeige der genannten Antriebsalarme verändert sich mit Einführung dieses MDs. Die Alarme werden nun standardmäßig nicht transportiert und angezeigt.
 Das frühere Default-Verhalten kann wieder hergestellt werden durch MD13140 \$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS=0.

13150	SINAMICS_ALARM_MASK			N04, N05	-	
-	Stör- und Warnpufferausgabe für Sinamics aktivieren			UDWORD	SOFORT	
-						
-	-	0x0909	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIBUS/PROFINET, speziell SINAMICS:
 Relevant für Diagnose Sinamics:
 Hinweis: Die Wirkung dieses MDs kann abhängig vom Wert in MD13140 \$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS verdeckt sein.
 Maske zur Anzeige der Stör- und Warnpuffer von Sinamics-DOs
 Bit gesetzt: Alarme dieser DO-Gruppe werden ausgegeben
 Bit nicht gesetzt: Alarme dieser DO-Gruppe werden nicht ausgegeben

Bit	Hex.	Bedeutung
Wert		
=====		
0:	0x1	Störungen der Control-Units ausgeben
1:	0x2	Störungen der Communication-Objects ausgeben
2:	0x4	Störungen der Drive-Controls ausgeben
3:	0x8	Störungen der Line-Modules ausgeben
4:	0x10	Störungen der Terminal-Boards ausgeben
5:	0x20	Störungen der Terminal-Modules ausgeben
8:	0x100	Warnungen der Control-Units ausgeben
9:	0x200	Warnungen der Communication-Objects ausgeben
10:	0x400	Warnungen der Drive-Controls ausgeben
11:	0x800	Warnungen der Line-Modules ausgeben
12:	0x1000	Warnungen der Terminal-Boards ausgeben
13:	0x2000	Warnungen der Terminal-Modules ausgeben

13160	SINAMICS_MAX_SLAVE_ADDRESS			N04, N10	-	
-	Höchste SINAMICS Slave Adresse			DWORD	POWER ON	
-						
-	4	0, 0, 0, 0	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Höchste pro Bus unterstützte Slave/Device Adresse
 Alle Slaves/Devices mit einem höheren als der hier eingestellten Adresse werden NCK-seitig nicht berücksichtigt

2.3 NC-Maschinendaten

Wert 0: keine Einschränkung

13200	MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE			N10, N09	M5	
-	Polaritätswechsel des Messtasters			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	2	FALSE, FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die elektr. "Polarität" eines jeden angeschlossenen Messtasters angegeben.

Wert 0:
(Standardvorbesetzung)
nichtausgelenkter Zustand 0 V
ausgelenkter Zustand 24 V

Wert 1:
nichtausgelenkter Zustand 24 V
ausgelenkter Zustand 0 V

Die programmierten Flanken des Tasters sind von der elektr. "Polarität" unabhängig sondern rein mechanisch zu verstehen! Die Programmierung einer positiven Flanke bedeutet immer der Übergang vom nicht ausgelenkten in den ausgelenkten Zustand. Die Programmierung einer negativen Flanke bedeutet immer der Übergang vom ausgelenkten in den nicht ausgelenkten Zustand.

13210	MEAS_TYPE			N10, N09	M5	
-	Art des Messens bei dezentralen Antrieben			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIdrive:
Mit diesem MD wird die Messfunktion bei dezentralen Antrieben eingestellt.
Momentan hat das MD nur bei PROFIdrive-Antrieben eine Funktion.
Mit MEAS_TYPE = 0 gilt:
Es wird ein zentral an der NC angeschlossener Messtaster verwendet.
Da von den Gebern aber nur zyklisch Positionswerte kommen, wird die tatsächliche Messposition interpolatorisch ermittelt.
Mit MEAS_TYPE = 1 gilt:
Der Messtaster muss dezentral an ALLEN Antrieben verdrahtet werden.
Es wird dann die Messfunktionalität des Antriebs eingesetzt.
Dabei werden in der Hardware die tatsächlichen Geber-Istwerte zum Zeitpunkt der Messflanke abgespeichert.
Diese Methode ist genauer als mit MEAS_TYPE=0, erfordert aber einen höheren Verdrahtungsaufwand und Antriebe, die diese Messfunktionalität unterstützen (z.B. 611U).

13211	MEAS_CENTRAL_SOURCE			N10, N09	-	
-	Datenquelle zentralen Messen mit PROFIBUS/PROFINET-Antrieben			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3	1	3	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
Stellt ein, welches technische Verfahren verwendet wird, um beim zentralen Messen mit PROFIdrive-Antrieben die Zeitstempel zu erhalten.
Mit MEAS_CENTRAL_SOURCE = 1 gilt:

Es werden NRK Zugriffe verwendet, um auf die OnBoard Messregister zuzugreifen. Dazu muss eine entsprechende Hardware vorhanden sein, die das erlaubt, z.B. bei 840Di mit MCI-Extension Board.

Mit MEAS_CENTRAL_SOURCE = 2 gilt:

Es wird das SINAMICS DO1 Telegramm verwendet (Telegrammtyp 391 und 395), und zwar in der Variante des "zyklischen Messens" ohne Handshake.

Dazu muss ein integrierter SINAMICS vorhanden sein, z.B. NCU 710.

Beim Messen ohne Handshake müssen zwei Messtaster in den Antriebsparametern p0680 Index 0 und 1 vorhanden sein.

Mit MEAS_CENTRAL_SOURCE = 3 gilt:

Es wird das SINAMICS DO1 Telegramm verwendet (Telegrammtyp 391), und zwar in der Variante mit Handshake. Dieses Verfahren ist fehlertolerant, erlaubt aber nur alle 4 PROFIBUS/PROFINET Zyklen eine Messflanke, ist also deutlich langsamer.

Dazu muss ein integrierter SINAMICS vorhanden sein, z.B. NCU 710.

Dieses MD hat nur eine Funktion, wenn MD13210 \$MN_MEAS_TYPE == 0.

13220	MEAS_PROBE_DELAY_TIME			N10, N09	FBA	
s	Verzögerungszeit Taster-Auslenkung bis Erkennung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0,0,0,0	0	0.1	7/2	M

Beschreibung: Bei Tastern mit z.B. Funkübertragung kann die Tasterauslenkung erst verzögert in der NC erkannt werden.

Mit diesem MD wird die Verzögerungszeit der Übertragungstrecke zwischen Taster-Auslenkung und Erkennung dieser Auslenkung in der Steuerung eingestellt.

Der Messwert wird steuerungsintern um die Strecke korrigiert, die der Fahrbewegung während dieser Zeit vor der Messung entspricht (Modellierung).

Da die Modellierung bei höheren Lagereglertakten nicht mehr mit der erwarteten Genauigkeit arbeitet, wird die Verzögerungszeit unabhängig vom eingegebenen Wert auf 31 Lagereglertakte begrenzt.

13230	MEAS_PROBE_SOURCE			N10, N09	-	
-	Messtaster-Simulation			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	9	7/2	M

Beschreibung: Die Simulation des Messtasters funktioniert nur wenn alle Achsen simuliert werden.

Wert = 0: Der Messtaster wird an der programmierten Endposition ausgelöst.

Wert = 1-8: Der Messtaster wird über digitalen Ausgang mit der Nummer=Wert ausgelöst.

Wert = 9: Reserviert

13231	MEAS_PROBE_OFFSET			N10, N09	-	
mm/inch, Grad	Messtaster-Verschiebung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.1	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Die Schaltposition des Messtasters wird um den Wert vorgezogen.

Die Verschiebung wirkt nur bei simulierten Messtastern und MD13230 \$MN_MEAS_PROBE_SOURCE=0.

2.3 NC-Maschinendaten

13300	PROFISAFE_IN_FILTER		N01, N10	-		
-	F-Nutzdaten-Filter IN		UDWORD	POWER ON		
-						
-	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFF...	0x0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Filter zwischen F-Nutzdaten und \$A_INSE-Variablen

Über dieses Maschinendatum wird festgelegt, welche Bits zur weiteren Verarbeitung aus der F-Nutzdaten-Schnittstelle der PROFIsafe-Baugruppe in den NCK übernommen werden. Die gefilterten F-Nutzdatenbits werden NCK-intern zu einem lückenlosen Bitfeld dicht geschoben.

Über das Maschinendatum MD10388 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[n] wird dann weiter festgelegt, in welche \$A_INSE-Variablen die gefilterten F-Nutzdatenbits übertragen werden.

Beispiel:

Hinweis:

Der Einfachheit halber werden nur 16 Bits betrachtet.

Parametrierung:

```
$MN_PROFISAFE_IN_FILTER = 1010100101000100
$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN = 011006
n = 16      11      6      1
|x|x|x|x|x|1|1|1|0|0|1|x|x|x|x|
$A_INSE[n], x = nicht relevant
|0|0|0|0|0|0|0|0|0|0|1|1|1|0|0|1|
NCK-internes F-Nutzdaten-Abbild
|1|0|1|0|1|0|0|1|0|0|1|0|0|0|1|0|0|
$MN_PROFISAFE_IN_FILTER
|1|0|1|0|1|0|0|0|0|0|0|0|0|0|1|0|0|
beispielhaft anliegender Wert an F-Nutzdaten-Schnittstelle der PROFIsafe-Baugruppe
```

13301	PROFISAFE_OUT_FILTER		N01, N10	-		
-	F-Nutzdaten-Filter OUT		UDWORD	POWER ON		
-						
-	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFF...	0x0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Filter zwischen \$A_OUTSE-Variablen und F-Nutzdaten

Über dieses Maschinendatum wird festgelegt, in welche F-Nutzdatenbits die jeweiligen \$A_OUTSE[n]-Variablen übertragen werden.

Über Maschinendatum MD10389 \$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN wird festgelegt, welche \$A_OUTSE[n]-Variablen in die F-Nutzdatenbits der PROFIsafe-Baugruppe übertragen werden.

Beispiel:

Hinweis:

Der Einfachheit halber werden nur 16 Bits betrachtet.

Parametrierung:

```
$MN_PROFISAFE_OUT_FILTER = 1010100101000100
```

```

$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN = 011006
n = 16      11      6      1
|x|x|x|x|x|1|1|1|1|1|1|x|x|x|x|
beispielhaft anliegender Wert in den $A_OUTSE-Variablen, x = nicht relevant
|0|0|0|0|0|0|0|0|0|0|1|1|1|1|1|1|
NCK-internes F-Nutzdaten-Abbild
|1|0|1|0|1|0|0|1|0|1|0|0|0|1|0|0|
$MN_PROFISAFE_OUT_FILTER
|1|0|1|0|1|0|0|1|0|1|0|0|0|1|0|0|
F-Nutzdaten der PROFIsafe-Baugruppe
    
```

13302	PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK	N01, N10	-			
-	Freigabemaske der Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen.	UDWORD	POWER ON			
-						
-	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

Beschreibung: Über die Freigabemaske werden die Maschinendatensätze der Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen freigegeben.

Ein Maschinendatensatz umfasst folgende Daten:

- MD10386 \$MN_PROFISAFE_IN_ADDRESS[n]
- MD10388 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[n]
- MD13300 \$MN_PROFISAFE_IN_FILTER[n]
- MD13305 \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS[n]

Bit n = 0
Der Maschinendatensatz [n] wird auf Konsistenz geprüft, wird aber nicht aktiv.
Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist inaktiv.

Bit n = 1
Der Maschinendatensatz [n] ist aktiv.
Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist aktiv.

Korrespondiert mit:
MD10095: \$MN_SAFE_MODE_MASK, Bit 1
MD13304: \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK

13303	PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK	N01, N10	-			
-	Freigabemaske der Verbindungen zu PROFIsafe-Ausgangs-Baugruppen.	UDWORD	POWER ON			
-						
-	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

Beschreibung: Über die Freigabemaske werden die Maschinendatensätze der Verbindungen zu PROFIsafe-Ausgangs-Baugruppen freigegeben.

Ein Maschinendatensatz umfasst folgende Daten:

- MD10387 \$MN_PROFISAFE_OUT_ADDRESS[n]
- MD10389 \$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN[n]
- MD13301 \$MN_PROFISAFE_OUT_FILTER[n]

Bit n = 0
Der Maschinendatensatz [n] wird auf Konsistenz geprüft, wird aber nicht aktiv.
Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist inaktiv.

Bit n = 1

2.3 NC-Maschinendaten

Der Maschinendatensatz [n] ist aktiv.
 Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist aktiv.
 Korrespondiert mit:
 MD10095: \$MN_SAFE_MODE_MASK, Bit 1

13304	PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK			N01, N10	-	
-	Aktivierung der Ersatzwertausgabe für PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

Beschreibung: Über die Freigabemaske wird die Ersatzwertausgabe für Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen freigegeben.
 Bit n = 0
 Für die in Maschinendatensatz [n] parametrisierte Verbindung werden die Prozessdaten der PROFIsafe-Eingangs-Baugruppe in die SPL-Eingangsdaten übertragen.
 Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist aktiv.
 Bit n = 1
 Für die in Maschinendatensatz [n] parametrisierte Verbindung werden die Ersatzwerte aus MD13305 \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS in die SPL-Eingangsdaten übertragen.
 Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist passiv.
 Korrespondiert mit:
 MD10095: \$MN_SAFE_MODE_MASK, Bit 1
 MD13305: \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS

13305	PROFISAFE_IN_SUBS			N01, N10	-	
-	Ersatzwerte für passive Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	48	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Für passive Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen werden die im Maschinendatum parametrisierten Ersatzwerte an die über MD10388 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[n] parametrisierten SPL-Eingänge (\$A_INSE) übertragen.
 Überschneiden sich die über MD10388 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[n] parametrisierten SPL-Eingänge mit den SPL-Eingängen eines aktiven Slots, werden die Ersatzwerte des passiven Slots von der Steuerung so angepasst, dass es zu keiner Doppelbelegung der SPL-Eingänge kommt. Die Zustände der Signale aus den aktiven Slots haben dabei Vorrang.
 Korrespondiert mit:
 MD10095: \$MN_SAFE_MODE_MASK, Bit 1
 MD13304: \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK

13307	PROFISAFE_IPO_RESERVE			N01, N10	FBSI	
-	Anzahl IPO-Takte ohne PROFIsafe-Berechnungen			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	0	0	50	7/1	M

Beschreibung: Der Wert gibt die Anzahl der IPO-Takte pro PROFIsafe-Takt an, in denen keine PROFIsafe-Berechnungen stattfinden sollen.
 Dieses Maschinendatum wird nur wirksam, wenn das Maschinendatum MD10095 \$MN_SAFE_MODE_MASK, Bit 3 gesetzt ist.

Die Anzahl IPO-Takte muss kleiner gewählt werden als der Wert in Maschinendatum MD10098 \$MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.

13308	PROFISAFE_IN_NAME			N01, N10	-	
-	Name der PROFISafe-Eingangs-Baugruppe			STRING	POWER ON	
-						
-	48	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder PROFISafe-Eingangs-Baugruppe kann ein symbolischer Name zugewiesen werden. Wurde ein Name vergeben, wird dieser im Alarmtext anstelle der PROFISafe-Adresse angezeigt.

13309	PROFISAFE_OUT_NAME			N01, N10	-	
-	Name der PROFISafe-Ausgangs-Baugruppe			STRING	POWER ON	
-						
-	48	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder PROFISafe-Ausgangs-Baugruppe kann ein symbolischer Name zugewiesen werden. Wurde ein Name vergeben, wird dieser im Alarmtext anstelle der PROFISafe-Adresse angezeigt.

13310	SAFE_SPL_START_TIMEOUT			N01, N06	FBSI	
s	Verzögerung Anzeige Alarm 27097			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	20.	1.	60.	7/2	M

Beschreibung: Nach Hochlauf der Steuerung wird nach Ablauf der Zeit der Alarm 27097 zur Anzeige gebracht, wenn der SPL-Start nicht erfolgt.

13312	SAFE_SPL_USER_DATA			N01	FBSI	
-	Anwenderdatum			UDWORD	POWER ON	
SFCO						
-	4	0x0, 0x0, 0x0, 0x0	0x0	0xFFFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Anwenderdatum, dient zur Ablage anwenderspezifischer Informationen. Diese Daten werden über den Kreuzweisen Datenvergleich zwischen NCK und PLC auf Veränderung überwacht. Änderungen dieser Daten werden über Checksummeneinrechnung festgestellt und mit Alarm 27071 gemeldet. Die Daten müssen mit den entsprechenden PLC-Daten (DB18 DBD256,260,264,268) übereinstimmen. Abweichungen zwischen NCK und PLC führen zum Auslösen des parametrisierten Stops (Stop D oder Stop E) und werden über Alarm 27090 angezeigt.

13316	SAFE_GLOB_CFG_CHANGE_DATE			N01, N05	FBSI	
-	Datum/Uhrzeit letzte Änderung SI-NCK-MD			STRING	POWER ON	
-						
-	7	-	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:
Datum und Uhrzeit der letzten Konfigurationsänderung sicherheitsrelevanter NCK-Maschinendaten.
Aufgezeichnet werden Änderungen der Maschinendaten, die in die Checksummen MD13318 \$MN_SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM eingerechnet werden.

2.3 NC-Maschinendaten

13318	SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM			N01, N05	FBSI	
-	Ist-Prüfsumme NCK			UDWORD	POWER ON	
-						
-	4	0, 0, 0, 0	0	0xFFFFFFFF	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Hier wird die nach PowerOn oder bei RESET berechnete Ist-Prüfsumme über die aktuellen Werte der sicherheitsrelevanten Maschinendaten eingetragen.
 Zuordnung der Feldindizes:
 Index 0: allgemeine Safety-Parametrierung, Parametrierung SPL-Peripherie-Anbindung
 Index 1: SPL-Anwenderdaten
 Index 2: Freigabe Peripherie-Anbindung (PROFIsafe und F_SEND/F_RECV)
 Index 3: PROFIsafe-Parameter aus S7-Projektierung

13319	SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM			N01, N05	FBSI	
-	Soll-Prüfsumme			UDWORD	POWER ON	
-						
-	4	0, 0, 0, 0	0	0xFFFFFFFF	7/1	M

Beschreibung: In diesem Datum steht die bei der letzten Maschinenabnahme gespeicherte Soll-Prüfsumme über die aktuellen Werte der sicherheitsrelevanten Maschinendaten.
 Zuordnung der Feldindizes:
 Index 0: allgemeine Safety-Parametrierung, Parametrierung SPL-Peripherie-Anbindung
 Index 1: SPL-Anwenderdaten
 Index 2: Freigabe Peripherie-Anbindung (PROFIsafe und F_SEND/F_RECV)
 Index 3: PROFIsafe-Parameter aus S7-Projektierung

13320	SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO			N01, N10	FBSI	
-	Faktor F_DP-Kommunikationstakt			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	10	1	65535	7/2	M

Beschreibung: Verhältnis zwischen Interpolatortakt und F_DP-Takt, in dem die F_DP-Kommunikation stattfindet. In dem sich ergebenden Zeitraster wird von NCK-Seite der OB40 auf PLC-Seite angestoßen, um die F_DP-Kommunikation zu betreiben.
 Der sich aus diesem MD und dem eingestellten IPO-Takt ergebende Wert für den Kommunikationszyklus darf nicht größer als 250 ms werden.

13322	INFO_SAFE_SRDP_CYCLE_TIME			N01, N10, N05	FBSI	
s	Maximaler F_DP-Kommunikationstakt			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Zeigt das maximale Zeitraster an, in dem die F_DP-Kommunikation zur Anlagenkopplung stattfindet, die über den OB40 auf der PLC betrieben wird.
 Der Wert ergibt sich aus dem Interpolatortakt und MD13320 \$MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO.
 Überschreitungen des eingestellten Kommunikationstaktes im zyklischen Betrieb werden hier ebenfalls angezeigt.
 Im Falle einer Fehlparametrierung (Kommunikationstakt überschreitet den Maximalwert von 250.0 ms) wird der maximal einstellbare Wert angezeigt.

13330	SAFE_SDP_ENABLE_MASK			N01, N10	FBSI	
-	Freigabemaske F_SENDDP-Kommunikationsbeziehungen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Freigabemaske für die einzelnen F_SENDDP-Kommunikationsbeziehungen und ihrer SPL-Anbindungen

13331	SAFE_SDP_ID			N01, N10	FBSI	
-	Kennung der F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	M

Beschreibung: Beliebiger, netzweit eindeutiger Wert als Kennung der F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung.
SIMATIC Baustein-Parameter: DP_DP_ID

13332	SAFE_SDP_NAME			N01, N10	FBSI	
-	Name der F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung			STRING	POWER ON	
-						
-	16	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung kann ein Name zugeordnet werden.
Wurde ein Name vergeben, wird dieser im Alarmtext anstelle der DP_DP_ID angezeigt.

13333	SAFE_SDP_CONNECTION_NR			N01, N10	FBSI	
-	Nummer der F_SENDDP-SPL-Verbindung			BYTE	POWER ON	
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	16	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum wird die Nummer der F_SENDDP-SPL-Verbindung eingestellt, die mit diesem Datensatz parametrisiert wird.

Die Nummer der F_SENDDP-SPL-Verbindung ist gleichzeitig auch der Index für den Zugriff auf die Systemvariablen der Anwenderschnittstelle dieser F_SENDDP-SPL-Verbindung.

Dies gilt für die folgenden Systemvariablen:

- \$A_FSDP_ERR_REAC
- \$A_FSDP_ERROR
- \$A_FSDP_SUBS_ON
- \$A_FSDP_DIAG

Beispiel:

MD13333 \$MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR[2] = 3 bedeutet, dass die Steuer- und Statusinformationen der F_SENDDP-SPL-Verbindung, die über Datensatz 2 parametrisiert wird, in den Systemvariablen mit dem Feldindex 3 zu finden sind.

13334	SAFE_SDP_LADDR			N01, N10	FBSI	
-	Log. Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

Beschreibung: Die in SIMATIC STEP 7 parametrisierte logische Basisadresse des Ein- und Ausgangsdatenbereichs, über den diese F_SENDDP-Verbindung kommuniziert.
SIMATIC Baustein-Parameter: LADDR

2.3 NC-Maschinendaten

13335	SAFE_SDP_TIMEOUT			N01, N10	FBSI	
s	Überwachungszeit F_SENDDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	16	0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5...	0,0	60.0	7/2	M

Beschreibung: Die Überwachungszeit ist die Zeit, innerhalb der F_SENDDP ein neues F-Telegramm an F_RECVDP gesendet bzw. F_RECVDP ein neues F-Telegramm quittiert haben muss. Bei Überschreitung der Überwachungszeit werden von F_RECVDP Ersatzwerte an die SPL ausgegeben.
SIMATIC Baustein Parameter: TIMEOUT

13336	SAFE_SDP_ASSIGN			N01, N10	FBSI	
-	Ausgangszuordnung \$A_OUTSE zu F_SENDDP-Nutzdaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Die Auswahl der zu übertragenden SPL-Signale \$A_OUTSE in die F_SENDDP-Nutzdaten kann nur bereichsweise vorgenommen werden.
Die Angabe des SPL-Bereichs erfolgt dezimal im Format aaa bbb
mit aaa = Bereichsgrenze 1, SPL-Signal \$A_OUTSE[aaa]
bbb = Bereichsgrenze 2, SPL-Signal \$A_OUTSE[bbb]
Beispiel:
\$MN_SAFE_SDP_ASSIGN[0] = 001 004 oder alternativ 004 001:
Die SPL-Signale \$A_OUTSE[1] bis \$A_OUTSE[4] werden in die über MD13337 \$MN_SAFE_SDP_FILTER[0] ausgewählten F_SENDDP-Nutzdaten übertragen.

13337	SAFE_SDP_FILTER			N01, N10	FBSI	
-	F-Nutzdatenfilter zwischen \$A_OUTSE und F_SENDDP			UDWORD	POWER ON	
-						
-	16	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0x0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Die über MD13336 \$MN_SAFE_SDP_ASSIGN ausgewählten SPL-Signale werden in der Reihenfolge der auf 1 gesetzten FILTER-Bits in die F_SENDDP-Nutzdatensignale übertragen. Das niederwertigste SPL-Signal an die Bit-Stelle der F_SENDDP-Nutzdaten des niederwertigsten auf 1 gesetzten Filter-Bits usw. für alle ausgewählten SPL-Signale.
Bit x = 1: An die Bit-Stelle x der F_SENDDP-Nutzdaten wird ein SPL-Signal übertragen.
Bit x = 0: An die Bit-Stelle x der F_SENDDP-Nutzdaten wird kein SPL-Signal übertragen.

13338	SAFE_SDP_ERR_REAC			N01, N10	FBSI	
-	Fehlerreaktion F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

Beschreibung: Im Falle eines Kommunikationsfehlers wird die hier definierte Fehlerreaktion ausgelöst. Dieser Wert ist gültig, solange kein anderer Wert aus der SPL über die Systemvariable \$A_FSDP_ERR_REAC vorgegeben wird.
Bedeutung der Werte:

- 0 = Alarm 27350 + Stop D/E
- 1 = Alarm 27350
- 2 = Alarm 27351 (nur Anzeige, selbstlöschend)
- 3 = es erfolgt keine Systemreaktion

13340	SAFE_RDP_ENABLE_MASK	N01, N10	FBSI			
-	Freigabemaske F_RECVDP-Kommunikationsbeziehungen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	0x0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Freigabemaske für die einzelnen F_RECVDP-Kommunikationsbeziehungen und ihrer SPL-Anbindungen

13341	SAFE_RDP_ID	N01, N10	FBSI			
-	Kennung der F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung	DWORD	POWER ON			
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	M

Beschreibung: Beliebiger, netzweit eindeutiger Wert als Kennung der F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung.

SIMATIC Baustein-Parameter: DP_DP_ID

13342	SAFE_RDP_NAME	N01, N10	FBSI			
-	Name der F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung	STRING	POWER ON			
-						
-	16	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung kann ein Name zugeordnet werden.

Wurde ein Name vergeben, wird dieser im Alarmtext anstelle der DP_DP_ID angezeigt.

13343	SAFE_RDP_CONNECTION_NR	N01, N10	FBSI			
-	Nummer der F_RECVDP-SPL-Verbindung	BYTE	POWER ON			
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	16	7/2	M

Beschreibung: Über das Maschinendatum wird die Nummer der F_RECVDP-SPL-Verbindung eingestellt, die mit diesem Datensatz parametrisiert wird.

Die Nummer der F_RECVDP-SPL-Verbindung ist gleichzeitig auch der Index für den Zugriff auf die Systemvariablen der Anwenderschnittstelle dieser F_RECVDP-SPL-Verbindung.

Dies gilt für die folgenden Systemvariablen:

- \$A_FRDP_SUBS
- \$A_FRDP_ERR_REAC
- \$A_FRDP_ERROR
- \$A_FRDP_SUBS_ON
- \$A_FRDP_ACK_REQ
- \$A_FRDP_DIAG
- \$A_FRDP_SENMODE

Beispiel:

MD13343 \$MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR[2] = 3 bedeutet, dass die Steuer- und Statusinformationen der F_RECVDP-SPL-Verbindung, die über Datensatz 2 parametrisiert wird, in den Systemvariablen mit dem Feldindex 3 zu finden sind.

2.3 NC-Maschinendaten

13344	SAFE_RDP_LADDR			N01, N10	FBSI	
-	Log. Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_RECVDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

Beschreibung: Die in SIMATIC STEP 7 parametrisierte logische Basisadresse des Ein- und Ausgangsdatenbereichs, über den diese F_RECVDP-Verbindung kommuniziert
SIMATIC Baustein-Parameter: LADDR

13345	SAFE_RDP_TIMEOUT			N01, N10	FBSI	
s	Überwachungszeit F_RECVDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	16	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	0.0	60.0	7/2	M

Beschreibung: Die Überwachungszeit ist die Zeit, innerhalb der F_SENDDP ein neues F-Telegramm an F_RECVDP gesendet bzw. F_RECVDP ein neues F-Telegramm quittiert haben muss. Bei Überschreitung der Überwachungszeit werden von F_RECVDP Ersatzwerte an die SPL ausgegeben.
SIMATIC Baustein Parameter: TIMEOUT

13346	SAFE_RDP_ASSIGN			N01, N10	FBSI	
-	Eingangszuordnung F_RECVDP-Nutzdaten zu \$A_INSE			DWORD	POWER ON	
-						
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Die Auswahl der zu versorgenden SPL-Signale \$A_INSE aus den F_RECVDP-Nutzdaten kann nur bereichsweise vorgenommen werden.
Die Angabe des SPL-Bereichs erfolgt dezimal im Format aaa bbb
mit aaa = Bereichsgrenze 1, SPL-Signal \$A_INSE[aaa]
bbb = Bereichsgrenze 2, SPL-Signal \$A_INSE[bbb]
Beispiel:
\$MN_SAFE_RDP_ASSIGN[0] = 001 004 oder alternativ 004 001:
Die über MD13347 \$MN_SAFE_RDP_FILTER[0] ausgewählten F_RECVDP-Nutzdaten werden in die SPL-Signale \$A_INSE[1] bis \$A_INSE[4] übertragen.

13347	SAFE_RDP_FILTER			N01, N10	FBSI	
-	F-Nutzdatenfilter zwischen F_RECVDP und \$A_INSE			UDWORD	POWER ON	
-						
-	16	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0x0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Die F_RECVDP-Nutzdatensignale, deren entsprechendes Filter-Bit auf 1 gesetzt ist, werden in die über MD13346 \$MN_SAFE_RDP_ASSIGN ausgewählten SPL-Signale übertragen. Das niederwertigste F_RECVDP-Nutzdatensignal in das niederwertigste ausgewählte SPL-Signal, usw. für alle ausgewählten F_RECVDP-Nutzdatensignale.
Bit x = 1: Das F_RECVDP-Nutzdatensignal der Bit-Stelle x wird als SPL-Signal übertragen.
Bit x = 0: Das F_RECVDP-Nutzdatensignal der Bit-Stelle x wird nicht als SPL-Signal übertragen.

13348	SAFE_RDP_ERR_REAC			N01, N10	FBSI		
-	Fehlerreaktion F_RECVDP			DWORD	POWER ON		
-							
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M	

Beschreibung: Im Falle eines Kommunikationsfehlers wird die hier definierte Fehlerreaktion ausgelöst. Dieser Wert ist gültig, solange kein anderer Wert aus der SPL über die Systemvariable \$A_FRDP_ERR_REAC vorgegeben wird.

Bedeutung der Werte:

- 0 = Alarm 27350 + Stop D/E
- 1 = Alarm 27350
- 2 = Alarm 27351 (nur Anzeige, selbstlöschend)
- 3 = es erfolgt keine Systemreaktion

13349	SAFE_RDP_SUBS			N01, N10	FBSI		
-	Ersatzwerte für Fehlerfall			UDWORD	POWER ON		
-							
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xFFFF	7/2	M	

Beschreibung: Im Falle eines Kommunikationsfehlers werden die hier definierten Ersatzwerte in den dieser F_RECVDP-SPL-Verbindung zugewiesenen Systemvariablen \$A_INSE aktiviert. Dieser Wert ist gültig, solange kein anderer Wert aus der SPL über die Systemvariable \$A_FRDP_SUBS vorgegeben wird.

13370	SAFE_MODE			N01	FBSI		
-	Safety Betriebsart			UBYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0x00	0x03	7/2	M	

Beschreibung: MD zur Unterscheidung der Safety-Betriebsart:
 0 = Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated (SPL)"
 1 = Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated (Drive Based)"
 2 = Reserviert
 3 = Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated plus (F-PLC)"
 3 = Safety-Betriebsart "SINUMERIK Safety Integrated (F-PLC)"

13372	SAFE_PS_DRIVE_LOGIC_ADDR			N01, N04	-		
-	Logische Basis-Adressen PROFIsafe Antrieb			DWORD	POWER ON		
-							
-	31	1008, 992, 976, 960, 944, 928, 912, 896...	0	16383	7/2	M	

Beschreibung: Logische Basis-Adressen für die PROFIsafe-Kommunikation zwischen F-PLC und Antrieb.

13374	SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR			N01, N04	-		
-	Logische Basis-Adressen SIC/SCC			DWORD	POWER ON		
-							
-	31	5800, 5816, 5832, 5848, 5864, 5880, 5896, 5912...	0	16383	7/2	M	

Beschreibung: Logische Basis-Adressen für die SIC/SCC-Kommunikation zwischen NCK und Antrieb. Die Standardwerte der logischen Basisadressen entsprechen jeweils den Werten aus der S7-Default-Projektierung.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

13376	SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE			N01, N04	-	
-	SIC/SCC-Telegramm-Typ			DWORD	POWER ON	
-						
-	31	701, 701, 701, 701, 701, 701, 701, 701...	0	999	7/2	M

Beschreibung: Nummer des SIC/SCC-Telegrammtyps

14504	MAXNUM_USER_DATA_INT			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (INT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	256	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der NC/PLC Anwenderdaten vom Typ INT

14506	MAXNUM_USER_DATA_HEX			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (HEX)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	256	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der NC/PLC Anwenderdaten (HEX)

14508	MAXNUM_USER_DATA_FLOAT			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (FLOAT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der NC/PLC Anwenderdaten vom Typ FLOAT

14510	USER_DATA_INT			N03	P3, "PLC-Maschinendaten", P4, "PLC-Maschinendaten"	
-	Anwenderdatum (INT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768, -32768, -32768, -32768, -32768, -32768, -32768, -32768...	32767, 32767, 32767, 32767, 32767, 32767, 32767, 32767...	7/2	I

Beschreibung: Anwenderdatum, kann im PLC-Anwenderprogramm aus dem DB20 (Anwenderdatenbaustein) gelesen werden.

14512	USER_DATA_HEX			N03	P3, "PLC-Maschinendaten", P4, "PLC-Maschinendaten"	
-	Anwenderdatum (HEX)			UDWORD	POWER ON	
-						
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0FF	7/2	I

Beschreibung: Anwenderdatum, kann im PLC-Anwenderprogramm aus dem DB20 (Anwenderdatenbaustein) gelesen werden.

14514	USER_DATA_FLOAT			N03	P3, "PLC-Maschinendaten", P4, "PLC-Maschinendaten"	
-	Anwenderdatum (FLOAT)			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	64	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-3.40e38	3.40e38	7/2	I

Beschreibung: Anwenderdatum, kann im PLC-Anwenderprogramm aus dem DB20 (Anwenderdatenbaustein) gelesen werden.

15700	LANG_SUB_NAME	N01	K1
-	Name für Substitutionsunterprogramm	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	-
-			7/2 M

Beschreibung: Name des Anwenderprogramms, das aufgrund einer mit MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK projektierten Substituierung aufgerufen wird.
Das Anwenderprogramm wird mit dem mit MD15702 \$MN_LANG_SUB_PATH projektierten Pfad aufgerufen.

15702	LANG_SUB_PATH	N01	K1
-	Aufrufpfad für Substitutionsunterprogramm	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			2
-			7/2 M

Beschreibung: Pfad, mit dem das mit MD15700 \$MN_LANG_SUB_NAME eingestellte Anwenderprogramm aufgrund einer mit MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK projektierten Substituierung aufgerufen wird:

0: /_N_CMA_DIR (Default)
1: /_N_CUS_DIR
2: /_N_CST_DIR

15710	TCA_CYCLE_NAME	N09	K1, FBWsl
-	Programmname für die Ersetzung des TCA-Befehls	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	-
-			7/2 M

Beschreibung: Programmname für das Ersetzungsprogramm bei Aufruf des TCA-Befehls.
Wird in einem Teileprogrammsatz der TCA-Befehl programmiert, so wird am Satzende das in MD15710 \$MN_TCA_CYCLE_NAME definierte Unterprogramm aufgerufen. Das programmierte Werkzeug kann im Ersetzungsprogramm über die Systemvariablen \$C_TS_PROG / \$C_TS, die Duplo-Nummer über \$C_DUPLO_PROG / \$C_DUPLO und die Toolholder/Spindel-Nummer über \$C_THNO_PROG / \$C_THNO abgefragt werden. Die Systemvariable \$C_TCA liefert im Ersetzungsprogramm den Wert TRUE. Da die Ersetzung am Satzende ausgeführt wird, liefert die Systemvariable \$P_SUB_STAT im Ersetzungsprogramm den Wert 2.
Enthält MD15710 \$MN_TCA_CYCLE_NAME einen Leerstring, ist die Ersetzung deaktiviert (Voreinstellung).

16501	CADAPT_MODE	EXP, N01	-
-	Aktivierungsverhalten der Adaptionstabelle	BYTE	POWER ON
-			
-	100	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-			2
-			1/1 M

Beschreibung: Aktivierungskennung der CADAPT-Adaptionstabelle
Wert 0 = Adaptionstabelle ist inaktiv
Wert 1 = Adaptionstabelle ist permanent aktiv
Wert 2 = Adaptionstabelle ist temporär über Teileprogramm aktivierbar und deaktivierbar

16502	CADAPT_INPUT	EXP, N01	-
-	Eingangsgröße für Adaptionstabelle	BYTE	POWER ON
-			
-	100	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1
-			3
-			1/1 M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Auswahl der Eingangsgröße für die Adaptionstabelle
 Wert 1 = Eingangswert (Trägheit bzw. Masse) für die Lastadaption
 Wert 2 = Eingangswert (Achspolition) für die Positionsadaption
 Wert 3 = Eingangswert (Achsgeschwindigkeit bzw. Drehzahl) für die Geschwindigkeitsadaption

16503	CADAPT_OUTPUT			EXP, N01	-	
-	Ausgangsgröße der Adaptionstabelle			BYTE	POWER ON	
-						
-	100	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	36	1/1	M

Beschreibung: Auswahl der Ausgangsgröße der Adaptionstabelle für Dynamik- oder Regelungsparameter
 Wert 0 = keine Ausgangsgröße, keine Adaption wirksam
 Wert 1 = Achs-Beschleunigung DYNNORM
 Wert 2 = Achs-Beschleunigung DYNPOS
 Wert 3 = Achs-Beschleunigung DYNROUGH
 Wert 4 = Achs-Beschleunigung DYNSEMIFIN
 Wert 5 = Achs-Beschleunigung DYNFINISH
 Wert 6 = Achs-Beschleunigung DYNPREC
 Wert 11 = Lagereglervverstärkung
 Wert 12 = Trägheit bzw. Masse der Momentenvorsteuerung
 Wert 21 = Adaptionsfaktor ADAPT1 für Antriebsparameter
 Wert 22 = Adaptionsfaktor ADAPT2 für Antriebsparameter
 Wert 23 = Adaptionsfaktor ADAPT3 für Antriebsparameter
 Wert 24 = Adaptionsfaktor ADAPT4 für Antriebsparameter
 Wert 31 = Achs-Ruck DYNNORM
 Wert 32 = Achs-Ruck DYNPOS
 Wert 33 = Achs-Ruck DYNROUGH
 Wert 34 = Achs-Ruck DYNSEMIFIN
 Wert 35 = Achs-Ruck DYNFINISH
 Wert 36 = Achs-Ruck DYNPREC

16504	CADAPT_INPUT_AX			EXP, N01	-	
-	Maschinenachsnummer der Eingangsgröße			BYTE	POWER ON	
-						
-	100	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	31	1/1	M

Beschreibung: Wert = 0: keine Maschinenachse zugeordnet, Adaptionstabelle ist inaktiv
 Wert > 0: Maschinenachsnummer für die Eingangsgröße der Adaptionstabelle

16505	CADAPT_OUTPUT_AX			EXP, N01	-	
-	Maschinenachsnummer der Ausgangsgröße			BYTE	POWER ON	
-						
-	100	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	31	1/1	M

Beschreibung: Wert = 0: keine Maschinenachse zugeordnet, Adaptionstabelle ist inaktiv
 Wert > 0: Maschinenachsnummer für die Ausgangsgröße der Adaptionstabelle

16506	CADAPT_INPUT_VALUE_1			EXP, N01	-	
-	Eingangswert 1 der Adaptionstabelle			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	100	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Eingangswert 1 der Adaptionstabelle

16507	CADAPT_INPUT_VALUE_2			EXP, N01	-	
-	Eingangswert 2 der Adaptionstabelle			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	100	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Eingangswert 2 der Adaptionstabelle

16508	CADAPT_OUTPUT_VALUE_1			EXP, N01	-	
-	Ausgangswert 1 der Adaptionstabelle			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	100	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0	30.0	1/1	M

Beschreibung: Ausgangswert 1 der Adaptionstabelle

16509	CADAPT_OUTPUT_VALUE_2			EXP, N01	-	
-	Ausgangswert 2 der Adaptionstabelle			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	100	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0	30.0	1/1	M

Beschreibung: Ausgangswert 2 der Adaptionstabelle

16800	ROOT_KIN_ELEM_NAME			EXP, N01	K1	
-	Name des Root-Kettenlements			STRING	RESET	
-						
-	-	ROOT	-	-	7/2	M

Beschreibung: Spezifiziert den Namen des Kettenelements, das bei einer Maschinenbeschreibung mittels kinematischer Ketten als einziges vom Nullpunkt des Weltkoordinatensystems ausgeht (Root-Kettenelement).

16900	COLLISION_EXT_FUNCTION_MASK			EXP	-	
-	Parametrierung der externen Kollisionsprüfung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske zur Parametrierung der externen Kollisionsprüfung

16901	COLLISION_EXT_PREVIEW_TIME			EXP	-	
s	Vorschauzeit für externe Kollisionsprüfung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	0.000	100.0	7/2	M

Beschreibung: Die Zeit gilt im laufenden Betrieb, sofern genug Daten für eine Vorhersage zur Verfügung stehen. Beim Start einer Bewegung startet die Bewegungsvorschau bei der aktuellen Position und liefert Vorhersagen in möglichst großen Schritten, solange bis die konfigurierte Vorschauzeit erreicht ist.

2.3 NC-Maschinendaten

16902	COLLISION_EXT_PREVIEW_STEP	EXP	-
s	Vorschau-Zeitschritt für externe Kollisionsprüfung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	0.000 100.0 7/2 M

Beschreibung: Beim Start einer Bewegung startet die Bewegungsvorschau bei der aktuellen Position und liefert Vorhersagen in der konfigurierten Schrittweite, solange bis die Vorschauzeit COLLISION_EXT_PREVIEW_TIME erreicht ist.

16903	COLLISION_EXT_TIMEOUT	EXP	-
s	Timeout für externe Kollisionsprüfung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	0.000 100.0 7/2 M

Beschreibung: Timeout für die Kommunikation mit einem externen System zur Kollisionsvermeidung.

16904	COLLISION_EXT_STOP_TIME	EXP	-
s	Maximale Bremszeit für externe Kollisionsvermeidung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	0.000 100.0 7/2 M

Beschreibung: Wenn die externe Kollisionsvermeidung einen Stopp auslöst muss die Maschine in der eingestellten Zeit zum Stehen kommen (analog zum Verhalten bei STOP D).

16905	COLLISION_EXT_NUM_PACKETS	EXP	-
-	Anzahl Vorschau-Pakete pro Ipotakt	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	1	1 100 7/2 M

Beschreibung: Pro Ipotakt werden ein Paket mit aktuellen Positionen und die konfigurierte Anzahl an Vorschaupaketen erzeugt.

16906	COLLISION_EXT_CFG_MASK	EXP	-
-	Parametrierung der externen Kollisionsprüfung	UDWORD	RESET
-			
-	-	0x1	0 0x1 7/2 M

Beschreibung: Bitmaske zur Parametrierung der externen Kollisionsprüfung

17000	EXTENSIONS_OF_BIN_FILES	EXP	-
-	Extensions von Binärfiles	STRING	POWER ON
-			
-	20	JPG, GIF, PNG, BMP, PDF, ICO, HTM, CLC	- - 2/2 M

Beschreibung: Extensions von Files, die binär im passiven Filesystem des NCKs abgelegt werden. Für diese Files gibt es keine Restriktionen bzgl. des Inhaltes. Bei ASCII-Inhalten (z.B. HTM) sind beliebige Zeilenlängen möglich, dies ist für NC-Programme (z.B. MPF, SPF und DEF) nicht zulässig. Jede Extension muss aus genau drei Großbuchstaben bestehen.

17400	OEM_GLOBAL_INFO	A01, A11	-
-	OEM Versionsinformation	STRING	POWER ON
-			
-	5	-	- 7/2 I

Beschreibung: Eine für den Anwender frei verfügbare Versionsinformation
(wird im Versionsbild angezeigt)
Hinweis: Das MD17400 \$MN_OEM_GLOBAL_INFO[0] wird bei Funktionen wie Logbuch,
Lizenzierung, etc. zur Speicherung der Maschinenidentität genutzt.

17500	MAXNUM_REPLACEMENT_TOOLS	N09	FBWsl
-	Maximale Anzahl Werkzeuge in einer Werkzeuggruppe	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1500	7/2
			M

Beschreibung: Nur mit aktiver Funktion Werkzeugverwaltung (WZMG) oder Werkzeugüberwachungsfunktion (WZMO) von Bedeutung
Maximale Anzahl der Werkzeuge, die für den Systemparameter \$TC_TP2 denselben Wert (Werkzeugname) haben.
0: es gibt keine Überwachung, d.h. es kann eine beliebige Anzahl Werkzeuge pro Gruppe geben.
1: es kann nur genau 1 Werkzeug mit einem bestimmten Werkzeugnamen geben.
2: es kann nur genau 2 Werkzeuge mit einem bestimmten Werkzeugnamen geben, also es kann 1 Ersatzwerkzeug geben.
n: es kann nur genau n Werkzeuge mit einem bestimmten Werkzeugnamen geben, also es kann n-1 Ersatzwerkzeuge geben.
Korrespondiert mit:
MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK,
MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK

17504	MAX_TOOLS_PER_MULTITOOl	N02, N09	-
-	Funktion Multitool. Maximale Anzahl Werkzeugplätze pro Multitool.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	6	2
-		72	1/1
			M

Beschreibung: Funktion "Mehrere Werkzeuge auf einem Magazinplatz" (Multitool). Maximale Anzahl der Plätze bzw. Werkzeuge pro Multitool.

17510	TOOL_UNLOAD_MASK	N09	FBWsl
-	Verhalten der Werkzeugdaten beim Entladen	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0xF	7/2
			M

Beschreibung: Beim Entladen eines WZs können gewisse Daten des WZs einstellbar mit festen Werten belegt werden.
Bit-Nr. Bitwert HEX Bedeutung
0 0 WZ-Status 'aktiv' bleibt unverändert.
1 0x1 WZ-Status 'aktiv' wird gelöscht (\$TC_TP8, Bit 0).
1 0 WZ-Status 'war im Einsatz' bleibt unverändert.
1 0x2 WZ-Status 'war im Einsatz' wird gelöscht (\$TC_TP8, Bit 7)
2 0 WZ-Parameter \$TC_TP10 bleibt unverändert.
1 0x4 WZ-Parameter \$TC_TP10 wird auf den Wert Null gesetzt. D.h. die WZ-Ersatz-Wechselstrategie wird rückgesetzt.
3 0 WZ-Parameter \$TC_TP11 bleibt unverändert.
1 0x8 WZ-Parameter \$TC_TP11 wird auf den Wert Null gesetzt. D.h. die Zuordnung zur WZ-Untergruppe wird aufgelöst.

2.3 NC-Maschinendaten

17515	TOOL_RESETMON_MASK	N09	-
-	Verhalten der Werkzeugdaten bei RESETMON	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x14	0
		0x49F	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem RESETMON-Befehl wird im 5. Parameter angegeben, welcher Werkzeug-Status zurückgesetzt werden soll. Wird der 5. Parameter weggelassen, wird er durch den Wert aus diesem MD ersetzt. Beim PI-Dienst "_N_TRESMON" wird immer mit diesem Wert gearbeitet.

Die Bits sind dabei so belegt, wie die Bits im Werkzeug-Zustand \$TC_TP8[x].

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "aktiv" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H1'

Bedeutung: WZ-Status "aktiv" wird gelöscht

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "freigegeben" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H2'

Bedeutung: WZ-Status "freigegeben" wird gesetzt

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "gesperrt" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H4'

Bedeutung: WZ-Status "gesperrt" wird gelöscht, wenn Überwachungsdaten dies zulassen und der 4. Parameter entsprechend gesetzt ist.

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "vermessen" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H8'

Bedeutung: WZ-Status "vermessen" wird gesetzt.

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "Vorwarngrenze" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H10'

Bedeutung: WZ-Status "Vorwarngrenze" wird gelöscht, wenn Überwachungsdaten dies zulassen und der 4. Parameter gesetzt ist.

Bit-Nr.: 5 nicht erlaubt (WZ-Status "Werkzeug im Wechsel")

Bit-Nr.: 6 nicht erlaubt (WZ-Status "Werkzeug ist festplatzcodiert")

Bit-Nr.: 7 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "war im Einsatz" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 7 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H80'

Bedeutung: WZ-Status "war im Einsatz" wird gelöscht

Bit-Nr.: 8 Bitwert: 0 nicht erlaubt (WZ-Status "ist im Rücktransport")

Bit-Nr.: 9 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "gesperrt wird ignoriert" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 9 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H200'

Bedeutung: WZ-Status "gesperrt wird ignoriert" wird gelöscht

Bit-Nr.: 10 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: WZ-Status "zu entladen" bleibt unverändert

Bit-Nr.: 10 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H400'

Bedeutung: WZ-Status "zu entladen" wird gelöscht

Bit-Nr.: 11 nicht erlaubt (WZ-Status "zu beladen")

Bit-Nr.: 12 Bitwert: 0 nicht erlaubt (WZ-Status "Stamm-Werkzeug")

Bit-Nr.: 13, ff nicht erlaubt (ist reserviert)

Default-Einstellung entspricht bisherigem Verhalten.

Die nicht erlaubten Bits werden ausgefiltert und von Limit-Maske ausgeblendet.

Hier nicht definierte Bits werden beim Schreiben des Maschinendatums ignoriert.

17520	TOOL_DEFAULT_DATA_MASK			N09	FBWsl	
-	Neues Werkzeug anlegen: Datenvorbelegung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1F	7/2	M

Beschreibung:

Bei Neudefinition eines Werkzeugs (Bits 0, 1, 2), oder der Neudefinition der Magazinplätze (Bit 3) können gewisse Daten des einstellbar mit festen Defaultwerten belegt werden. Bit 4 kann den Magazinplatzzustand 'Überlappung erlaubt' ('H2000') an den Wert des Magazinplatzzustands 'gesperrt' ('H1') koppeln. Damit können einfache Anwendungen davor bewahrt werden, sich mit Daten zu beschäftigen, die nicht zwingend mit individuellen Werten belegt werden müssen.

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: Defaultwert von WZ-Status (\$TC_TP8), Bit1=0='nicht freigegeben'

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H1'

Bedeutung: Defaultwert von WZ-Status (\$TC_TP8), Bit1=1='freigegeben'

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: Defaultwert von WZ-Status (\$TC_TP8), Bit6=0='nicht festplatzcodiert'

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H2'

Bedeutung: Defaultwert von WZ-Status (\$TC_TP8), Bit6=1='festplatzcodiert'

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: Erst mit dem expliziten Schreibbefehl für den WZ-Namen wird das WZ in die WZ-Gruppe aufgenommen. Erst danach kann es über Programmierung eingewechselt werden.

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H4'

Bedeutung: Das WZ wird bei der Neudefinition automatisch in die WZ-Gruppe mit aufgenommen. (Damit kann der WZ-Wechsel mit dem Defaultnamen ('t'=t-Nr.) durchgeführt werden.)

Dem Anwender kann der Begriff 'WZ-Name' (\$TC_TP2) verborgen werden. (Nur sinnvoll, wenn nicht mit Ersatz-WZen gearbeitet wird; bzw. wenn der WZ-Name nicht explizit geschrieben wird. Denn dabei könnten sich Dateninkonsistenz-probleme ergeben.)

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 0 nur mit TMMG: Defaultwert von Platztyp (\$TC_TP7)=9999=nicht definiert

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H8'

Bedeutung nur mit TMMG: Defaultwert von Platztyp (\$TC_TP7)=1 und damit verbunden Defaultwert von Magazinplatztyp (\$TC_MPP2)=1. Damit können alle Magazinplätze alle Werkzeuge aufnehmen.

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -

Bedeutung: Nur mit TMMG + aktiver Nebenplatzbetrachtung. Mit dem Setzen/Rücksetzen des Magazinplatzzustands 'gesperrt' bleibt der Magazinplatzzustand 'Überlappung erlaubt' unverändert.

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H10'

Bedeutung: Nur mit TMMG + aktiver Nebenplatzbetrachtung. Mit dem Setzen/Rücksetzen des Magazinplatzzustands 'gesperrt' wird automatisch der Zustand 'Überlappung erlaubt' gesetzt/rückgesetzt.

17530	TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER			EXP, N01	-	
-	Werkzeug-Datenänderung für HMI kennzeichnen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x1F	0	0x1F	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: HMI-Anzeigeunterstützung. Mit dem Datum ist es möglich, einzelne Daten explizit in den BTSS-Variablen (Baustein C/S) toolCounter, toolCounterC, toolCounterM zu berücksichtigen bzw. nicht zu berücksichtigen.

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -
 Bedeutung: Wertänderungen des WZ-Status (\$TC_TP8) werden in toolCounterC nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 0 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H1'
 Bedeutung: Wertänderungen des WZ-Status (\$TC_TP8) werden in toolCounterC berücksichtigt

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -
 Bedeutung: Wertänderungen der WZ-Reststückzahl (\$TC_MOP4) werden in toolCounterC nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 1 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H2'
 Bedeutung: Wertänderungen der WZ-Reststückzahl (\$TC_MOP4) werden in toolCounterC berücksichtigt

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -
 Bedeutung: Wertänderungen der WZ-Daten werden im WZ-Datenänderungs-dienst nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 2 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H4'
 Bedeutung: Wertänderungen der WZ-Daten werden im WZ-Datenänderungs-dienst berücksichtigt

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -
 Bedeutung: Wertänderungen der Magazin-Daten werden im WZ-Datenänderungsdienst nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H8'
 Bedeutung: Wertänderungen der Magazin-Daten werden im WZ-Datenänderungsdienst berücksichtigt

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 0 hexadezimaler Wert: -
 Bedeutung: Wertänderungen der ISO-Tool-Korrektur-Daten werden im WZ Datenänderungsdienst nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 4 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H10' Wertänderungen der ISO-Tool-Korrektur-Daten werden im WZ Datenänderungsdienst berücksichtigt.

Die Angaben "Wertänderungen des WZ-Status" und "Wertänderungen der WZ-Reststückzahl" beziehen sich auf Werteänderungen, die durch interne Vorgänge in der NC bewirkt werden, als auch auf Werteänderungen, die durch Schreiben der entsprechenden Systemvariablen verursacht werden.

17540	TOOLTYPES_ALLOWED	N09	-
-	Erlaubte Werkzeugtypen	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x3FF	0
		0x3FF	7/2
			M

Beschreibung: Festlegung der in NCK erlaubten WZ-Typen (siehe \$TC_DP1) bei der WZ-Korrekturanwahl. D.h. es können zwar WZE beliebiger WZ-Typen nach NCK geladen werden; aber nur die hier festgelegten WZ-Typen dürfen im Korrektur bestimmenden WZ definiert sein. Ein Bitwert = 1 bedeutet, dass der genannte WZ-Typbereich für die Korrekturanwahl erlaubt ist. Ein Bitwert = 0 bedeutet, dass der genannte WZ-Typbereich bei einer versuchten Korrekturanwahl einer Schneide diesen Typs mit einem korrekturfähigen Alarm abgelehnt wird. Der spezielle Wert = 0, 9999 für den WZ-Typ bedeutet "nicht definiert". WZ-Korrekturen mit diesem Wert für den WZ-Typ können generell nicht angewählt werden.

Bit-Nr.: 0 Wert: 0x1 Bedeutung: Werkzeugtypen 1 bis 99 erlaubt

Bit-Nr.: 1 Wert: 0x2 Bedeutung: Werkzeugtypen 100 bis 199 erlaubt (Fräswerkzeuge)

Bit-Nr.: 2 Wert: 0x4 Bedeutung: Werkzeugtypen 200 bis 299 erlaubt (Bohrwerkzeuge)

Bit-Nr.: 3 Wert: 0x8 Bedeutung: Werkzeugtypen 300 bis 399 erlaubt

Bit-Nr.: 4 Wert: 0x10 Bedeutung: Werkzeugtypen 400 bis 499 erlaubt (Schleifwerkzeuge)

Bit-Nr.: 5 Wert: 0x20 Bedeutung: Werkzeugtypen 500 bis 599 erlaubt (Drehwerkzeuge)
 Bit-Nr.: 6 Wert: 0x40 Bedeutung: Werkzeugtypen 600 bis 699 erlaubt
 Bit-Nr.: 7 Wert: 0x80 Bedeutung: Werkzeugtypen 700 bis 799 erlaubt
 Bit-Nr.: 8 Wert: 0x100 Bedeutung: Werkzeugtypen 800 bis 899 erlaubt
 Bit-Nr.: 9 Wert: 0x200 Bedeutung: Werkzeugtypen 900 bis 999 erlaubt
 Korrespondierend mit:
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

17600	DEPTH_OF_LOGFILE_OPT			EXP, N01	-	
-	Tiefe der Logspeicheroptimierung bei REORG			DWORD	RESET	
-						
-	-	5	0	300	3/3	U

Beschreibung:

Tiefe der Speicheroptimierung in der REORG-Logdatei

(=Suchtiefe, um zu erkennen, ob ein zu schreibender Parameter schon in der REORG-Logdatei enthalten ist).

Man kann den Wert des Maschinendatums vergrößern, wenn beim Programmablauf der Alarm 15110 auftritt und man diesen vermeiden will.

(Alternativ kann man die Größe der REORG-Logdatei selbst vergrößern mit MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM, falls man dazu das benötigte Zugriffsrecht besitzt. Das Verfahren ist im allgemeinen vorzuziehen.)

Wert

0 = keine Optimierung

D.h. jede Schreiboperation führt zu einem Eintrag in der REORG-Logdatei. Das Schreiben eines Variablenwertes ist damit auf Kosten des Speicherbedarfs sehr zeiteffizient.

0 < n <= Maximalwert

Das Schreiben eines neuen Variablenwertes führt dazu, dass vor dem Absichern des alten Variablenwertes in der REORG-Logdatei die vergangenen n Schreiboperationen, die eingetragen wurden (höchstens aber bis zum vorigen ausführbaren Satz) darauf hingepüft werden, ob der neu zu schreibende Parameter schon einmal geschrieben wurde. Wenn ja, dann findet kein erneuter Eintrag in die REORG-Logdatei statt.

Wenn nein, dann findet der Eintrag statt. Das Schreiben eines Variablenwertes kann damit auf Kosten des Zeitbedarfs sehr speichereffizient gestaltet werden.

Beispiel:

Es sei MD17600 \$MN_DEPTH_OF_LOGFILE_OPT = 5 und eine typische Programmsequenz sei:

```
x10      ; ausführbarer NC-Satz
r1=1     ; seit x10 der erste Schreibbefehl
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 1. Eintrag
r2=1     ; stelle fest, dass r2 noch nicht enthalten ist
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 2. Eintrag
r3=1     ; stelle fest, dass r3 noch nicht enthalten ist
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 3. Eintrag
r4=1     ; stelle fest, dass r4 noch nicht enthalten ist
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 4. Eintrag
r5=1     ; stelle fest, dass r5 noch nicht enthalten ist
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 5. Eintrag
r6=1     ; stelle fest, dass r6 noch nicht enthalten ist
          ; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 6. Eintrag
r2=1     ; stelle fest, dass r2 schon enthalten ist
          ; (ist 5.ältester Eintrag) -> kein erneutes Abspeichern
r3=1     ; stelle fest, dass r3 schon enthalten ist
```

2.3 NC-Maschinendaten

```

; (ist 4.ältester Eintrag) -> kein erneutes Abspeichern
r1=2 ; wegen MD17600 $MN_DEPTH_OF_LOGFILE_OPT = 5 wird nicht erkannt,
; dass r1 schon enthalten ist
; (ist 6.ältester Eintrag) -> speichere alten Wert in Logdatei
; ab. 7. Eintrag

x20 ; ausführbarer NC-Satz
r1=3 ; seit x20 der erste Schreibbefehl
; -> speichere alten Wert in Logdatei ab. 1. Eintrag
r1=4 ; stelle fest, dass r1 schon enthalten ist
; (nur ein Eintrag) -> kein erneutes Abspeichern

Die Einstellung des MDs ist besonders dann von Vorteil, wenn wenige verschiedene
Parameter häufig
(z.B. in einer Schleife) beschrieben werden und dabei der Alarm 15110 auftritt.
    
```

17610	DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF			EXP, N01	-	
-	Tiefe der PowerFail Logspeicheroptimierung			DWORD	RESET	
-						
-	3	100, 10, 30	0	1000	1/1	M

Beschreibung:

Tiefe der Speicheroptimierung in der PowerFail-Logdatei (=Suchtiefe, um zu erkennen, ob ein zu schreibender Parameter schon in der PowerFail-Logdatei enthalten ist). Man kann den Wert des Maschinendatums vergrößern, wenn beim Programmablauf der Alarm 15120 auftritt und man diesen vermeiden will. (Alternativ kann man die Größe der PowerFail-Logdatei selbst vergrößern mit MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM, falls man dazu das benötigte Zugriffsrecht besitzt und der benötigte Speicher zur Verfügung steht.

Wert

0 = wirkt wie der Wert 1.
Das Schreiben eines Variablenwertes ist damit auf Kosten des Speicherbedarfs sehr zeiteffizient.

0 < n <= Maximalwert
= Das Schreiben eines neuen Variablenwertes führt dazu, dass vor dem Absichern des neuen Variablenwertes in der PowerFail-Logdatei die vergangenen n Schreiboperationen, die eingetragen wurden, darauf hin geprüft werden, ob der neu zu schreibende Parameter schon schon mal geschrieben wurde. Wenn ja, dann findet kein erneuter Eintrag in die PowerFail-Logdatei statt, sondern der alte Wert wird durch den neuen überschrieben. Wenn nein, dann findet der Eintrag statt. Das Schreiben eines Variablenwertes kann damit auf Kosten des Zeitbedarfs sehr speichereffizient gestaltet werden.

Ändern der Daten kann den Zeitbedarf der vorliegenden Applikation verkürzen/erhöhen. Ändern der Daten kann die zur Verfügung stehenden Log-Puffer schneller/langsamer füllen.

Häufiges Auftreten des Alarms 15120 -> Werte zu Index=0,1,2 erhöhen. Den Wert welchen Indices man ändern muss, kann dem Parameter des Alarms 15120 entnommen werden:
ist es der Wert zu MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[0], dann den Wert zu Index 0 erhöhen;
bzw. MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[0] selbst erhöhen.

Index Bedeutung

- 0 Suchtiefe im Puffer des Vorlaufs
- 1 Suchtiefe im Puffer für Datenänderungen im Rahmen des Werkzeugwechsels
- 2 Suchtiefe im Puffer für Datenänderungen des Hauptlaufs (speziell Synchronaktionen)

17900	VDI_FUNCTION_MASK			EXP, N09	H1	
-	Einstellung zu VDI-Signalen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x1	7/2	M

Beschreibung: Einstellungen für VDI-Signale:
 Bit 0 == 0:
 Die VDI-Signale Fahrbefehl + / Fahrbefehl - werden bereits ausgegeben, wenn eine Fahrenforderung besteht (default).
 Bit 0 == 1:
 Die VDI-Signale Fahrbefehl + / Fahrbefehl - werden nur ausgegeben, wenn die Achse tatsächlich fährt.

17950	IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG			EXP, N02	-	
-	System: Automatische Speicherrekonfiguration			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	-	-	3/1	M

Beschreibung: Wert = 0 : Beim Ändern von Maschinendaten, die den gepufferten Speicher neu definieren, wird generell durch Alarm 4400 darauf hingewiesen, dass damit beim nächsten Softwarehochlauf die Anwenderdaten gelöscht werden.
 Wert = 1 : Beim Ändern von Maschinendaten, die den gepufferten Speicher neu definieren, wird in der Regel Alarm 4400 nicht erzeugt. D.h. die Daten bleiben beim folgenden Softwarehochlauf erhalten.
 Der vorgelegte Wert ist modellspezifisch gewählt und darf in aller Regel nicht verändert werden.

17951	AUTOMATIC_MEM_RECONFIG_FILE			EXP	-	
-	Pfad und Dateiname für interne Datensicherung			STRING	POWER ON	
-						
-	-	/siemens/sinumerik/ sys_cache/nck/ content.reconfig	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Filename mit Pfadangabe unter dem bei Rekonfiguration des persistenten Speichers die Datensicherungsdatei abgelegt wird.

18030	HW_SERIAL_NUMBER			N05	-	
-	Hardware-Seriennummer			STRING	POWER ON	
-						
-	1	-	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: In diesem MD werden im Hochlauf der Steuerung die einen eindeutige Hardware-Seriennummer abgelegt

- für Baugruppen der Powerline-Reihe ist das die Seriennummer der NCU-Baugruppe
- für Baugruppen der Solutionline-Reihe ist das die Seriennummer der CF-Card bzw. für PC-Based-Systeme die Unikatsnummer der MCI-Baugruppe

Dieses Datum ist nicht schreibbar.

2.3 NC-Maschinendaten

18040	VERSION_INFO	N05	-
-	Versions- und Produktinformationen	STRING	POWER ON
-			
-	9	-	-
			ReadOnly M

Beschreibung:

Versions- und Modell-Informationen der Systemsoftwarekomponente NCK

[0]:'SW-Komponentenname[SI Version]' - Wert: "Numeric Control NCK" (kann ab "trol NCK" mit 'SIxxx' überschrieben sein. 'SI' steht für Safety Integrated, 'xxx' für die SI Version)

[1]:'Version (und Datum der NCK Installation auf dem Zielsystem)'

[2]:'Datum und Uhrzeit der NCK-Programmerzeugung'

[3]:'Name des Modells und Submodells' - Werte: 808d-me42, ... 828d-me42, ... 840DSL731,... 840D732, ...

[4]:'HW-Typ' - Werte für NCK in NCU: IDC, SOC2, ... Simulations NCK: PC (Windows), PC (Linux), ... HOST-Entwicklungs NCK: HOST development

[5]:'Produktart' - Werte: machine tool, simulation, simulation development

[6]:'Sub-Skalierung 1' - Werte: Dateiname. Verschiedene Varianten eines Modells können vom Modell abweichende Daten(-eigenschaften) haben.

[7]:'Sub-Skalierung 2' - Werte: Dateiname. Verschiedene Varianten eines Modells können vom Modell abweichende Daten(-eigenschaften) haben.

[8]:'Sub-Skalierung 3' - Werte: Dateiname. Verschiedene Varianten eines Modells können vom Modell abweichende Daten(-eigenschaften) haben.

Für Indices 6,7,8 gilt: Voraussetzung für einen Werteintrag ist, dass die Datei beim Start von NCK existiert.

Beispiel für 840dsl auf NCU HW:

[0]:"Numeric Control NCK" (ohne NC based Safety Integrated)

[0]:"Numeric ControSI112" (mit NC based Safety Integrated)

[1]:"112.00.00 "

[2]:"22/02/16 09:28:03"

[3]:"840DSL731"

[4]:"SOC2"

[5]:"machine tool"

[6]:""

[7]:""

[8]:""

Beispiel für '840d virtuelle Inbetriebnahme' (ein Simulationsprodukt) auf Windows Rechner:

[0]:"Numeric Control NCK" (ohne Safety Integrated)

[1]:"112.00.00"

[2]:"31/01/16 08:58:43"

[3]:"840D732"

[4]:"PC (Windows)"

[5]:"simulation"

[6]:"840evoVC_addon"

[7]:""

[8]:""

18042	CC_VERSION_INFO			N05	-	
-	Compile-Zyklus Version			STRING	POWER ON	
-						
-	10	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Versionskennungen der Compile-Zyklen

18045	EES_MODE_INFO			N05	-	
-	Modus, in dem die Funktion EES arbeitet.			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Modus, in dem die Funktion "Execution from External Storage" arbeitet:

Bit0 (LSB) = 1
 CNC Anwenderspeicher erweitert (lokales EES aktiv)

Bit1 = 1
 Abarbeiten vom externen Speicher (globales EES aktiv)

Bit2 = 1
 Es ist ein globaler Teileprogrammspeicher auf einem externen Speicher eingerichtet.
 Siehe auch:

OD19730 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0] Bit 5 "CNC Anwenderspeicher erweitert"
 OD19334 \$ON_SYSTEM_FUNCTION_MASK Bit 9 "Abarbeiten vom externen Speicher"
 OD19334 \$ON_SYSTEM_FUNCTION_MASK Bit 12 "zusätzlicher HMI-Anwenderspeicher auf CF-Card der NCU"

18050	INFO_FREE_MEM_DYNAMIC			N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien ungepufferten Speichers			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	6291456	0	268435456	ReadOnly	S

Beschreibung: Das Datum dient zur

- herstellereitigen Vorbelegung der Speichergröße [Bytes], die dem Anwender nach Kaltstart pro Kanal zur Verfügung steht.
- Anzeige des verfügbaren ungepufferten Speichers [Bytes]

Das Datum kann nicht beschrieben werden.

Der Inhalt des Datums gibt an, wieviel ungepuffertes Speicher für die Vergrößerung ungepuffertes Anwenderdatenbereiche über MD aktuell pro Kanal zur Verfügung steht. Vor Vergrößerung von z.B. Anzahl der LUDs, Anzahl der Funktionsparameter oder Größe des IPO-Puffers, sollte überprüft werden, ob der verfügbare Speicher dafür ausreicht.

Evtl. schrittweise vorgehen:

- um 1 vergrößern, (alten) Wert merken
- NCK-Hochlauf (= 'Warmstart' bzw. NCK-Reset), neuen Wert ablesen
- Speicherbedarf = neuer Wert - alter Wert

Beim ersten NCK-Hochlauf bzw. bei Kaltstart der Steuerung (=löschen der Anwenderdaten) wird das MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC von der NCK-SW derart eingestellt, dass sich für MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC mindestens der voreingestellte Wert ergibt.

D.h. falls der Ausgangswert von MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC zu klein ist, wird der Wert automatisch vergrößert.

Für mehrkanalige Systeme gilt zusätzlich:

2.3 NC-Maschinendaten

- der voreingestellte Wert gilt pro möglichem Kanal. D.h. bei möglichen zehn Kanälen wird das MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC von der NCK-SW derart eingestellt, dass sich für MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC mindestens der 'voreingestellte Wert * zehn' ergibt.
 - Beim Aktivieren eines Kanals wird das MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC gegebenenfalls automatisch derart vergrößert, dass weiterhin der zum Aktivierungszeitpunkt freie Speicher frei sein wird (sofern der Speicherausbau dies zulässt), nach dem der Kanal aktiv geworden ist.
 - Die Aktivierung der maximal möglichen Achszahl wird gewährleistet, indem das MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC gegebenenfalls derart vergrößert wird, dass weiterhin der zum Aktivierungszeitpunkt freie Speicher frei sein wird (sofern der Speicherausbau dies zulässt), nach dem die Achse aktiv geworden ist.
- 'Gegebenenfalls' in den vorigen Sätzen heißt, dass die automatische Anpassung stattfindet, falls mit den aktuellen Werten von MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC/ \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC der Kanal/die Achse nicht aktiviert werden könnte.

18060	INFO_FREE_MEM_STATIC			N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien gepufferten Speichers			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	7340032	0	48234496	ReadOnly	S
840dsl-72	-	7340032	0	48234496	ReadOnly	S
840dsl-73	-	7340032	0	48234496	ReadOnly	S
840dsl-711	-	12582912	0	48234496	ReadOnly	S
840dsl-721	-	12582912	0	48234496	ReadOnly	S
840dsl-731	-	12582912	0	48234496	ReadOnly	S

Beschreibung: Der vorgelegte Wert gibt an, wieviel Bytes mindestens frei sind für den Anwender, wenn NCK mit 'Kaltstart' hochläuft.

Der Inhalt des Datums gibt an, wieviel gepufferter Speicher für die Konfiguration des Aktiven- und Passiven Filesystems und weiterer Funktionen zum Hochlaufzeitpunkt noch zur Verfügung steht.

z.B. MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL
 z.B. MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM
 z.B. MD18352 \$MN_MM_U_FILE_MEM_SIZE
 z.B. MD38000 \$MA_MM_ENC_COMP_MAX_POINTS)

Beim ersten NCK-Hochlauf bzw. bei Kaltstart der Steuerung (=löschen der Anwenderdaten) wird das MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED von der NCK-SW derart eingestellt, dass sich für MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEM_STATIC mindestens der voreingestellte Wert ergibt.

Maschinendaten zur Konfiguration von Funktionen, die persistenten Speicher benötigen (Werkzeuge, GUDs, Kompensationen, ...), können soweit vergrößert werden, bis dieser Speicher aufgebraucht ist.

18070	INFO_FREE_MEM_DPR			EXP, N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien Speichers im DUAL-PORT-RAM			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Ausgabe des verfügbaren Speichers im Dual Port RAM [Bytes]
 Das Datum kann nicht beschrieben werden.

18074	MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ			N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"	
-	Maximale Größe der Werkzeugverwaltung-Diagnose-Ringpuffer			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	25, 25	4	500	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der Einträge in die Diagnose-Ringpuffer der Werkzeugverwaltung.
 Index 0 = Puffergröße des IPO-Trace.
 Index 1 = Puffergröße des Prep-Trace.
 In jedem Kanal befinden sich eigene IPO-Trace-Puffer und nur in Kanal 1 ist ein Prep-Trace-Puffer.
 Die Speicher werden nur zugewiesen, wenn Bit 0 (0x0001) beim Warmstart auf EIN steht, und zwar in beiden MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK und MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK für jeden Kanal.
 Trace-Daten werden in die Puffer geschrieben, wenn Bit 13 (0x2000) auf EIN steht im MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK für jeden Kanal.

18075	MM_NUM_TOOLHOLDERS			N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"	
-	Max. Anzahl Werkzeughalter pro TOA			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	16	1	20	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl definierbarer Werkzeughalter pro TO-Bereich.
 Die Adresserweiterung e der Befehle Te=t, Me=6 (*) ist die Nummer des Werkzeughalters.
 t=T-Nummer/Werkzeugname - je nach Funktion, die in NCK aktiviert ist.
 (*) falls gilt: MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE=1 und MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE=6
 Bei Fräsmaschinen ist der Werkzeughalter in der Regel eine Spindel.
 siehe dazu auch MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND.
 Bei Drehmaschinen ist der Werkzeughalter in der Regel keine Spindelachse.
 siehe dazu auch MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER.
 Es sollte dann sinnvoll gelten MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS größer oder gleich MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND/MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER.
 Falls Bit0 = 1 in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK und MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt ist (=Magazinverwaltung (WZMG))
 gilt für sinnvolle Werte MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS kleiner oder gleich MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
 Es können dann maximal MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS Zwischenspeicherplätze von der Art Spindel
 (\$TC_MPP1[9998,x]=2) definiert werden.
 Bsp.: WZMG nicht aktiv
 Es sei MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND=3, MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS sei = 3.
 Dann kann T1=t, T2=t, T3=t, T=t programmiert werden.
 Bsp.: WZMG aktiv, Fräsmaschine mit Me=6 als Werkzeugwechselbefehl
 Es sei MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS sei = 14, MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE=20,
 10 Kanäle seien aktiv, alle Kanäle haben WZMG aktiv und haben dieselben Werkzeug- und Magazindaten
 (=ein TO Bereich für alle Kanäle). MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND=1,.....10 für die Kanäle.
 Dann können im Magazinzwischenspeicher bis zu 14 Plätze der Art 'Werkzeughalter'/'Spindel' definiert werden.
 Zusätzlich können weitere 6 Greifer, o.ä. definiert werden.

2.3 NC-Maschinendaten

Diese bis zu 20 Plätze könne mit Magazinen verbunden werden.

In den Kanälen kann programmiert werden T1=t, ... T14=t und Tt, bzw. M1=6,...M14=6 und M6

Die eingesetzte PLC Version kann die maximale Anzahl von Werkzeughaltern begrenzen.

18076	MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE	N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"			
-	Max. Anzahl Magazinplätze pro TOA mit Distanzverbindungen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	32	1	128	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist sinnvoll, falls die Funktion Magazinverwaltung, WZMG, aktiv ist
 - siehe MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK; jeweils Bit0 = 1.
 Maximale Anzahl Magazinplätze (Spindeln, Beladeplätze,...) pro TOA, die eine Distanzverbindung zu einem Magazin, definiert durch \$TC_MDPx[n,m], haben können.
 Bsp.: WZMG sei aktiv: MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE sei = 5 und MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC = 2.
 Es seien zwei TO-Einheiten definiert mit je drei WZ-Haltern/Spindeln, zwei Beladestellen.
 Weiterhin seien je zwei Greifer definiert in jeder TO-Einheit.
 D.h. in Summe sind 14 Plätze im Zwischenspeichermagazin/Belademagazin definiert, für die Distanzen und Zuordnungen definiert werden sollen TO-Einheit 1 habe 4 Magazine definiert, TO-Einheit 2 habe 6 Magazine definiert.
 Mit dem eingestellten Wert von MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE = 5 kann jeder WZ-Halter und jede Beladestelle der beiden TO-Einheiten mit bis zu zwei Magazinen (MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC = 2) per Distanzbeziehung verbunden werden; (siehe \$TC_MDP1 und \$TC_MDP2) und können jedem WZ-Halter zusätzlich bis zu zwei Greifer (MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC = 2) zugeordnet werden; (siehe \$TC_MLSR).
 Ein WZ-Halter / ein Spindelplatz kann demzufolge zwei Tabellen haben - eine Distanztabelle zu Magazinen und eine Zuordnungstabelle zu Greifern und ähnlichen Plätzen.

18077	MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC	N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"			
-	Max. Anzahl Magazine in der Distanztabelle eines Magazinplatzes	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	64	0	64	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam, falls die Funktion Magazinverwaltung, WZMG, aktiv ist
 • siehe MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK.
 Mit dem Datum werden zwei Größen festgelegt:
 1.) Maximale Anzahl Magazine in der Distanztabelle eines Magazinplatzes (Spindel, Beladeplatz, ...)
 2.) Maximale Anzahl Plätze (Greifer, ...) in der Verbindungstabelle eines Spindel-/WZ-Halterplatzes.
 Bsp.: MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC sei = 3.
 Es seien zwei TO-Einheiten definiert mit je zwei WZ-Haltern/Spindeln und je einer Beladestelle.
 Weiterhin seien je vier Greifer definiert in jeder TO-Einheit.

TO-Einheit 1 habe 4 Magazine definiert, TO-Einheit 2 habe 6 Magazine definiert.

Dann kann jeder WZ-Halter bis zu drei Distanzen zu den Magazinen definieren (siehe \$TC_MDP2)

und zusätzlich bis zu drei Beziehungen zu Greifern \$TC_MLSR) definieren.

18078	MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES	N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"			
-	Maximale Anzahl definierbarer Hierarchien für Magazinplatztypen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	8	0	32	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam, falls die Funktion Magazinverwaltung, WZMG, aktiv ist - siehe MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK. Maximale Anzahl definierbarer Hierarchien für Magazinplatztypen. Der zulässige Wert des Index n des Systemparameters \$TC_MPTH[n,m] ist von 0 bis MD18078 '\$MN_MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES - 1'. (Das Maximum des Index m kann durch das MD18079 \$MN_MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES vorgegeben werden.) Wert = 0 bedeutet, dass die Funktion 'Magazinplatztypehierarchie' nicht verfügbar ist.

18079	MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES	N02, N09	/FBWsl/, "Description of Functions, Tool Management"			
-	Max. erlaubte Anzahl von Einträgen in einer Mag.pl.typ-Hierarch.	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	8	1	32	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam, falls die Funktion Magazinverwaltung, WZMG, aktiv ist -- siehe MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK - und falls MD18078 \$MN_MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES größer Null ist. Maximale Anzahl Einträge in einer Magazinplatztyp-Hierarchie. Der zulässige Wert des Index m des Systemparameters \$TC_MPTH[n,m] ist von 0 bis 'MD18079 \$MN_MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES - 1'. (Das Maximum des Index n kann durch das MD18078 \$MN_MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES vorgegeben werden.)

18080	MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK	N02, N09	K1, W1			
-	Stufenweise Speicher-Reservierung für die Werkzeugverwaltung (SRAM)	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x2	0	0xFFFF	7/1	M

Beschreibung: Aktivierung des WZV-Speichers mit "0" bedeutet:
Die eingestellten WZV-Daten belegen keinen Speicherplatz, die WZV ist nicht verfügbar.
Bit 0=1: Speicher für WZV-spezifische Daten wird bereitgestellt, die speicherreservierenden MD müssen entsprechend gesetzt sein (MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION, MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE)
Bit 1=1: Speicher für Überwachungsdaten (WZMO) wird bereitgestellt
Bit 2=1: Speicher für Anwender-Daten (CC-Daten) wird bereitgestellt
Bit 3=1: Speicher für Nebenplatzbetrachtung wird bereitgestellt
Bit 4=1: Speicher und Funktionsfreigabe für den PI-Dienst _N_TSEARC = "Komplexes Suchen nach Werkzeugen in Magazinen" wird bereitgestellt.
Bit 5=1: Verschleißüberwachung aktiv
Bit 6=1: Verschleißverbund verfügbar
Bit 7=1: Speicher für die Adapter der Magazinplätze reservieren
Bit 8=1: Speicher für Einsatz- und/oder Einrichtekorrekturen

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 9=1: Werkzeuge eines Revolvers verlassen ihren Revolverplatz beim WZ-Wechsel nicht mehr (anzeigemäßig).

Bit 10=1: Die Funktion Multitool ist verfügbar

(Die Konfiguration kann über weitere MDen geändert werden)

Bit 10=0: Die Funktion Multitool ist nicht verfügbar

(Die über weitere MDen eingestellte Funktionsausprägung ist nicht wirksam)

Diese aufgeschlüsselte Art der Speicherreservierung erlaubt einen der benutzten Funktionalität angemessenen sparsamen Speicherverbrauch.

Beispiel:

Standard-Speicherreservierung für WZV :

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK = 3 (Bit 0 + 1=1) bedeutet WZV und WZ-Überwachungsdaten sind bereitgestellt

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK = 1 bedeutet WZV ohne WZ-Überwachungsfunktionsdaten

18082	MM_NUM_TOOL			N02, N09	FBWsl, S7	
-	Anzahl der Werkzeuge, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	0	1500	7/2	M

Beschreibung:

Die NC kann maximal die in das MD eingetragene Anzahl an Werkzeugen verwalten. Ein Werkzeug hat mindestens eine Schneide.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher.

Es sind maximal so viele Werkzeuge möglich wie es Schneiden gibt. Das MD ist auch zu setzen, wenn keine WZV verwendet wird.

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren.

Korrespondiert mit:

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18083	MM_NUM_MULTITOOl			N02, N09	-	
-	Funktion Multitool. Anzahl der Multitools, die NCK verwalten kann.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	15	0	750	1/1	M

Beschreibung:

Funktion "Mehrere Werkzeuge auf einem Magazinplatz" (Multitool). Anzahl der Multitools (Mehrfachwerkzeuge), die NCK verwalten kann.

18084	MM_NUM_MAGAZINE			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Magazine, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	4	0	64	7/2	M

Beschreibung:

Werkzeugverwaltung (WZV bzw. WZMG) - nur wenn MD WZV und Option WZV gesetzt ist:

Anzahl der Magazine, die NCK verwalten kann (aktive und Hintergrundmagazine).

Mit diesem Maschinendatum wird der gepufferter Speicher für die Magazine reserviert.

Wichtig: In der Werkzeugverwaltung werden pro TOA-Einheit ein Belade- und ein

Zwischenspeichermagazin eingerichtet. Diese Magazine sind hier zu berücksichtigen.

Wert = 0: Die WZ-Verwaltung kann nicht aktiv werden, weil keine Daten angelegt werden können.

Korrespondiert mit:

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK

MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK

18085	MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS			N02, N09	-	
-	Funktion Multitool: Anzahl der Multitoolplätze, die NCK verwalten kann.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	0	1500	1/1	M

Beschreibung: Funktion "Mehrere Werkzeuge auf einem Magazinplatz" (Multitool). Anzahl der Multitoolplätze, die NCK verwalten kann.

18086	MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Magazinplätze, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	-	0	600	7/2	M
840dsl-72	-	-	0	600	7/2	M
840dsl-73	-	30	0	1500	7/2	M
840dsl-711	-	-	0	600	7/2	M
840dsl-721	-	-	0	600	7/2	M
840dsl-731	-	30	0	1500	7/2	M

Beschreibung: WZMG - nur wenn MD WZV und Option WZV gesetzt ist:
Anzahl der Magazinplätze, die NCK verwalten kann.
Mit diesem Maschinendatum wird der gepufferte Speicher für die Magazinplätze reserviert.
Wichtig: Die Anzahl aller Zwischenspeicher und Beladestellen muss hier auch mit eingerechnet werden.
Wert = 0: Die WZ-Verwaltung kann nicht aktiv werden, weil keine Daten angelegt werden können.
Korrespondiert mit:
MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK

18088	MM_NUM_TOOL_CARRIER			N02, N09	W1	
-	Maximale Anzahl definierbarer Werkzeugträger.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	600	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl definierbarer Werkzeugträger für orientierbare Werkzeuge im TO-Bereich. Der Wert wird durch die Anzahl aktiver TO-Einheiten dividiert. Das ganzzahlige Ergebnis gibt an, wieviel Werkzeugträger pro TO-Einheit definiert werden können. Die Daten zur Definition eines Werkzeugträgers werden mit den Systemvariablen \$TC_CARR1, ... \$TC_CARR14 gesetzt.
Die Daten liegen im gepufferten Speicher.
Anwendungsbeispiel(e):
2 Kanäle seien aktiv, auf jedem Kanal eine TO-Einheit (=Vorbereitung). In Kanal 1 sollen 3 Träger definiert werden, auf Kanal 2 ein Träger. Der einzustellende Wert ist 6. Denn $6 / 2 = 3$. D.h. in jeder TO-Einheit max. 3 Trägerdefinitionen.

18090	MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	2/2	M

Beschreibung: Anzahl der Magazindaten (vom Typ Integer), die dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.

2.3 NC-Maschinendaten

Mit diesem Maschinendatum erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um sizeof(int)*max. Anzahl Magazine.

Korrespondiert mit:

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE

18091	MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Arrayindex n kann die Werte 0 bis Wert des MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM annehmen. Typ der durch MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM projektierten magazinspezifischen Anwenderdaten.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ Wert des Maschinendatums
(siehe Typen der NC-Sprache)

```

-----
BOOL                1
CHAR                2
INT                 3
REAL               4
STRING              5 (ist nicht erlaubt, wird nicht von der BTSS unterstützt.)
AXIS                6
FRAME              nicht definiert
    
```

Beispiel:

MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM=1
MD18091 \$MN_MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM=2

Dann kann für den Parameter \$TC_MAPC1 = "A" programmiert werden.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM
MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE

18092	MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der OEM-Magazinplatzdaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl der Magazinplatzdaten-Parameter (vom Typ Integer), die dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.

Mit diesem MD erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um sizeof(int)*max. Anzahl Magazinplätze.

Korrespondiert mit:

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

18093	MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Arrayindex n kann die Werte 0 bis Wert des MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM annehmen.

Typ der durch MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM projektierten magazinplatzspezifischen Anwenderdaten.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ	Wert des Maschinendatums
(siehe Typen der NC-Sprache)	

```

-----
BOOL                1
CHAR                2
INT                 3
REAL               4
-(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
AXIS                6
FRAME              nicht definiert

```

Beispiel:

```
MD18092 $MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM=1
```

```
MD18093 $MN_MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM=2
```

Dann kann für den Parameter \$TC_MPPC1 = "A" programmiert werden.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

```
MD18092 $MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM
```

```
MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
```

18094	MM_NUM_CC_TDA_PARAM			N02, N09	H2	
-	Anzahl der OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl der werkzeugspezifischen Daten, die pro Werkzeug angelegt werden können (vom Typ Integer), und dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.

Mit diesem MD erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um sizeof(double)*max. Anzahl Werkzeuge.

Korrespondiert mit:

```
MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
```

```
MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
```

18095	MM_TYPE_CC_TDA_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Arrayindex n kann die Werte 0 bis Wert des MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM annehmen.

Typ der durch MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM projektierten werkzeugspezifischen Anwenderdaten.

2.3 NC-Maschinendaten

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ Wert des Maschinendatums
(siehe Typen der NC-Sprache)

```

-----
BOOL 1
CHAR 2
INT 3
REAL 4
STRING 5 (erlaubt Bezeichner bis maximal 31 Zeichen.)
AXIS 6
FRAME nicht definiert
    
```

Beispiel:

MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM=1

MD18095 \$MN_MM_TYPE_CC_TDA_PARAM=5

Dann kann für den Parameter \$TC_TPC1 = "AnwenderWerkzeug" programmiert werden. Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM

MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL

18096	MM_NUM_CC_TOA_PARAM			N02, N09	G2	
-	Anzahl der Daten pro Werkzeugschneide für Compilezyklen (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl der TOA-Daten, die pro Werkzeug angelegt werden (vom Typ Real) und dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.

Mit diesem MD erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um sizeof(double)*max. Anzahl Schneiden.

Korrespondiert mit:

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18097	MM_TYPE_CC_TOA_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden.

Der Arrayindex n kann die Werte 0 bis Wert des MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM annehmen.

Typ der durch MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM projektierten schneidenspezifischen Anwenderdaten.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ Wert des Maschinendatums
(siehe Typen der NC-Sprache)

```

-----
BOOL 1
CHAR 2
INT 3
    
```

REAL 4
 -(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert

Beispiel:

MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM=1
 MD18097 \$MN_MM_TYPE_CC_TOA_PARAM=2

Dann kann für den Parameter \$TC_DPC1 = "A" programmiert werden.
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18098	MM_NUM_CC_MON_PARAM	N02, N09	FBWsl
-	Anzahl der Überwachungsdaten pro Werkzeugs für Compilezyklen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		64	2/2 M

Beschreibung: Anzahl der Überwachungsdaten, die pro Werkzeug angelegt werden (vom Typ Integer) und dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.
 Mit diesem MD erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um sizeof(int)*max. Anzahl Schneiden.
 Korrespondierend mit:
 MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18099	MM_TYPE_CC_MON_PARAM	N02, N09	FBWsl
-	Typ der OEM-Monitordaten (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	64	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1
		6	2/2 M

Beschreibung: Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Arrayindex n kann die Werte 0 bis Wert des MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM annehmen.
 Typ der durch MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM projektierten überwachungsspezifischen Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:
 Typ Wert des Maschinendatums
 (siehe Typen der NC-Sprache)

BOOL 1
 CHAR 2
 INT 3
 REAL 4
 -(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert

Beispiel:
 MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM=1
 MD18099 \$MN_MM_TYPE_CC_MON_PARAM=2
 Dann kann für den Parameter \$TC_MOPC1 = "A" programmiert werden.

2.3 NC-Maschinendaten

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM

18100	MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA	N02, N09	W1
-	Anzahl der Werkzeugkorrekturen, die NCK verwalten kann (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	30	0
		3000	7/2
			M

Beschreibung: Legt die Anzahl der Werkzeugschneiden fest. Pro Werkzeugschneide werden, unabhängig vom Werkzeugtyp, über dieses Maschinendatum ca. 250 Byte pro TOA-Baustein des batteriegestützten Speichers reserviert.

Werkzeuge mit Schneiden vom Typ 400-499 (=Schleifwerkzeuge) belegen zusätzlich den Platz einer Schneide.

Esp.:

Definiere 10 Schleifwerkzeuge mit je einer Schneide. Dann muss mindestens gelten:

MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL = 10

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA = 20

Siehe auch MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

18102	MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE	N02, N09	W1
-	Art der D-Nummer Programmierung (SRAM)	DWORD	POWER ON
NDLD			
-	-	0	0
		1	ReadOnly
			S

Beschreibung: Mit dem MD wird die 'flache D-Nummernverwaltung' aktiviert. Diese Funktion wird nicht mehr unterstützt.

Der Standardwert ist Null. Das bedeutet, dass NCK die T- und D-Nummern verwaltet.

Ein Wert > 0 wird von NCK nur akzeptiert, wenn in MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK das Bit0 und Bit1 nicht gesetzt ist; d.h. es darf weder die Magazinverwaltungsfunktion noch die Werkzeugüberwachung aktiv sein.

Wert: Bedeutung

0: keine 'flache D-Nummernverwaltung' aktiv

1: Funktion 'flache D-Nummern' ist aktiv

18103	MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2	N02, N09	W1
-	WZ-Adapter vom Typ 2 in allen TO-Bereichen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		3000	7/2
			M

Beschreibung: Anzahl der Werkzeug-Adapter vom Typ 2 (Winkelkopf-Adapter) in allen TO-Bereichen. Die Funktion ist nur einsetzbar, wenn Magazinplätze in NCK vorhanden sind.

Damit die Einstellung wirksam werden kann, muss zusätzlich im MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK das Bit 7 (=0x80) gesetzt sein.

Adapterdatensätze, bzw. die schneidenspezifischen Basismaße schließen sich gegenseitig aus.

D.h., wenn Adapter vom Typ 2 angelegt werden können, dann werden die Werte der folgenden Parameter vom NCK intern belegt:

Basismaß: \$TC_DP21, \$TC_DP22, \$TC_DP23.

Bedeutung der Werte:

0:

Keine Adapterdaten-Definitionen möglich.

Die schneidenspezifischen Parameter \$TC_DP21-23, \$TC_DPV, \$TC_DPV3-5, \$TC_DPVN3-5 sind schreibbar.

>0:

Anzahl der Adapterdatensätze.

Ein zusätzlicher Schritt nach der Definition der Daten ordnet die Adapter den Multitoolplätzen zu.

Somit kann ein Adapter z.B. mehreren Multitoolplätzen zugeordnet werden.

Siehe die Maschinendaten

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK,

MD18085 \$MC_MM_NUM_MULTITOOLOCATIONS

18104	MM_NUM_TOOL_ADAPTER	N02, N09	W1
-	WZ-Adapter in allen TO-Bereichen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-1
		1500	7/2
			M

Beschreibung:

Anzahl der Werkzeug-Adapter in allen TO-Bereichen.

Die Funktion ist nur einsetzbar, wenn Magazinplätze in NCK vorhanden sind.

Die Funktion Werkzeugverwaltung muss aktiv sein.

Damit die Einstellung wirksam werden kann, muss zusätzlich im MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK das Bit 7 (=0x80) gesetzt sein.

Adapterdatensätze und die schneidenspezifischen Basis-/Adaptermaße schließen sich gegenseitig aus. D.h., wenn Adapterdaten definiert werden, dann stehen die Parameter \$TC_DP21, \$TC_DP22, \$TC_DP23 bzw. ihre Werte in NCK zur Verfügung.

-1:

jeder Magazinplatz erhält automatisch einen Adapter zugeordnet.

D.h., intern werden ebensoviele Adapter vorgesehen, wie über das MD18086

\$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION Magazinplätze vorgesehen werden.

0:

Keine Adapterdaten-Definitionen möglich. Es stehen die schneidenspezifischen Parameter \$TC_DP21, \$TC_DP22, \$TC_DP23 zur Verfügung; sofern außerhalb der aktiven WZMG mit Adaptern gearbeitet wird.

> 0:

Anzahl der Adapterdatensätze. Damit können Adapter unabhängig von Magazinplätzen definiert werden. Ein zusätzlicher Schritt nach der Definition der Daten ordnet die Adapter den Magazinplätzen zu. Somit kann ein Adapter z.B. mehreren Magazinplätzen zugeordnet werden.

Hinweis: Die Einstellung >0 wird von HMI Operate derzeit nicht unterstützt.

Siehe die Maschinendaten

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK,

MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK,

MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE,

MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

2.3 NC-Maschinendaten

18105	MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO	N02, N09	W1
-	Maximaler Wert der D-Nummer	DWORD	POWER ON
-			
-	-	9	1
		32000	7/2
			M

Beschreibung:

Maximaler Wert der D-Nummer.

Die maximale Anzahl der D-Nummern pro Schneide ist davon unberührt.

Die mit dem Wert verbundene Überwachung der D-Nummernvergabe wirkt nur bei Neudefinition von D-Nummern. D.h., dass bestehende Datensätze nicht nachträglich - sofern das MD geändert wird - überprüft werden.

Sinnvollerweise stellt man ein

MD18105 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO ist gleich

MD18106 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PER_TOOL.

Falls MD18105 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO > MD18106 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PER_TOOL gewählt wird, dann sollte man sich mit dem Unterschied von Korrekturnummer D und der Schneidenummer CE vertraut machen.

Siehe auch die Sprachbefehle CHKDNO, CHKDM, GETDNO, SETDNO, DZERO.

Das MD wird bei der Funktion "flache D-Nummer" nicht ausgewertet und hat dort entsprechend keine Bedeutung.

Das MD kann speicherbestimmend sein:

Bei einem Wechsel der Beziehung "kleiner gleich " zu "größer" - oder umgekehrt - der Werte der beide oben genannten MD wird der Bedarf an ungepuffertem Speicher beeinflusst.

Korrespondierend mit:

MD18106 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PER_TOOL

18106	MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL	N02, N09	W1
-	Maximale Anzahl der D-Nummern pro Werkzeug	DWORD	POWER ON
-			
-	-	9	1
		12	7/2
			M

Beschreibung:

Maximale Anzahl von Schneiden (D-Korrekturen) pro Werkzeug (pro T-Nummer).

Damit kann bei der Datendefinition mehr Sicherheit erreicht werden. Falls nur mit Werkzeugen mit einer Schneide gearbeitet wird, dann kann der Wert auf 1 eingestellt werden. Damit wird man bei der Datendefinition davor geschützt, mehr als eine Schneide dem Werkzeug zuzuweisen.

Sinnvollerweise stellt man ein MD18105 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO gleich MD18106 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PER_TOOL. Falls MD18105 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO größer MD18106 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PER_TOOL gewählt wird, dann sollte man sich mit dem Unterschied von Korrekturnummer D und der Schneidenummer CE vertraut machen.

Siehe auch Sprachbefehle CHKDNO, CHKDM, GETDNO, SETDNO, DZERO.

Das MD wird bei der Funktion "flache D-Nummer" nicht ausgewertet und hat dort entsprechend keine Bedeutung.

Das Datum kann den Speicherbedarf beeinflussen.

Das MD kann speicherbestimmend sein:

Bei einem Wechsel der Beziehung "kleiner gleich " zu "größer" - oder umgekehrt - der Werte der beide oben genannten MD wird der Bedarf an ungepuffertem Speicher beeinflusst.

Korrespondiert mit:

MD18105 \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO

18108	MM_NUM_SUMCORR	N02, N09	W1			
-	Summenkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1	-1	9000	7/2	M

Beschreibung:

Gesamtanzahl der Summenkorrekturen in NCK.

Der Wert -1 bedeutet, dass die Anzahl der Summenkorrekturen gleich der Anzahl der Schneiden * Anzahl der Summenkorrekturen pro Schneide ist.

Ein Wert > 0 und < "Anzahl der Schneiden * Anzahl der Summenkorrekturen pro Schneide" bedeutet, dass zwar pro Schneide maximal "Anzahl der Summenkorrekturen pro Schneide" Summenkorrekturen definiert werden können, aber nicht müssen, d.h. man hat die Möglichkeit, sparsam mit gepuffertem Speicher umzugehen. Nur die Schneiden haben einen Summenkorrektur-Datensatz, für die explizit Daten definiert werden.

Es wird gepufferter Speicher reserviert. Der Speicherbedarf für eine Summenkorrektur verdoppelt sich, falls zusätzlich konfiguriert ist "Einrichtekorrektur" aktiv; siehe MD18112 \$MN_MM_KIND_OF_SUMCORR.

Siehe auch:

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA,

MD18110 \$MN_MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE

18110	MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE	N02, N09	S7			
-	Maximale Anzahl der Summenkorrekturen pro Schneide (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	1	6	7/2	M

Beschreibung:

Maximale Anzahl von Summenkorrekturen pro Schneide.

Für MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR > 0 gilt:

Das Datum ist nicht speicherbestimmend, sondern dient nur der Überwachung.

Für MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR = -1 gilt:

Das Datum ist speicherbestimmend.

Siehe dazu auch

MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR,

MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA.

18112	MM_KIND_OF_SUMCORR	N02, N09	W1			
-	Eigenschaften der Summenkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x1F	7/2	M

Beschreibung:

Eigenschaften der Summenkorrekturen in NCK.

Bit 0=0 "Summenkorrekturen fein" werden bei der Datensicherung der Werkzeugdaten mitgesichert.

Bit 0=1 "Summenkorrekturen fein" werden bei der Datensicherung der Werkzeugdaten nicht mitgesichert.

Bit 1=0 Einrichtekorrekturen werden bei der Datensicherung der Werkzeugdaten mitgesichert.

Bit 1=1 Einrichtekorrekturen werden bei der Datensicherung der Werkzeugdaten nicht mitgesichert.

Bit 2=0 Wird mit der Funktion Werkzeugverwaltung (WZMG) bzw. WZ-Überwachung (WZMO) gearbeitet, werden mit dem Setzen des Werkzeugzustands auf "aktiv" werden die vorhandenen "Summenkorrekturen fein"/Einrichtekorrekturen nicht beeinflusst.

Bit 2 =1 mit dem Setzen des Werkzeugzustands "aktiv" werden die vorhandenen Summenkorrekturen auf den Wert Null gesetzt.

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 3=0 falls mit der Funktion "WZV? + "Adapter" gearbeitet wird: Transformation der "Summenkorrekturen fein"/Einrichtekorrekturen
 Bit 3=1 keine Transformation der "Summenkorrekturen fein"/Einrichtekorrekturen
 Bit 4=0 keine Einrichtekorrekturen-Datensätze
 Bit 4=1 Einrichtekorrekturen-Datensätze werden zusätzlich angelegt. Damit setzt sich die Summenkorrektur zusammen aus der Summe von Einrichtekorrektur + "Summenkorrektur fein"
 Das Ändern der Zustände der Bits 0, 1, 2, 3 ändert den Speicheraufbau nicht.
 Änderung des Zustands von Bit 4 löst nach dem nächsten PowerOn einen Neuaufbau des gepufferten Speichers aus.
 Siehe auch
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
 MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR
 MD18110 \$MN_MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE
 MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK,
 MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK,
 MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION,
 MD18104 \$MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER

18113	MM_NUM_DRS_GRINDING_PATHS			N02, N09	-	
-	Anzahl unterschiedliche Pfadnamen für Schleifwerkzeug Abrichtprogramme.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	10	0	1500	2/2	M

Beschreibung: Anzahl der unterschiedlichen Pfadnamen in NCK, die für die Ablage der Abrichtprogramme der Schleifwerkzeuge definiert werden können. Siehe dazu den Systemparameter \$TC_TPG_DRSPATH. Schleifwerkzeuge können nur definiert werden, wenn MD17540 \$MN_TOOLTYPES_ALLOWED den Bitwert 'H90' gesetzt hat.
 Es wird gepufferter Speicher reserviert, falls MD17540 \$MN_TOOLTYPES_ALLOWED die Funktion freigeschaltet hat.

18114	MM_ENABLE_TOOL_ORIENT			N02, N09	W1, F2	
-	Werkzeugschneiden eine Orientierung zuordnen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	3	7/2	I

Beschreibung: Die Funktion erlaubt es, jeder Werkzeugschneide eine vom Standardwert abweichende Orientierung zuzuordnen.
 Wert = 0:
 Die Funktion Werkzeugorientierung ist nicht aktiv.
 Wert = 1:
 Jeder Werkzeugschneide D=d des Werkzeugs T=t wird der Systemparameter \$TC_DPV[t, d] zugeordnet, mit dessen Hilfe eine von 6 möglichen Werkzeugorientierungen in positive bzw. negative Koordinatenrichtung definiert werden kann.
 Wert = 2:
 Jeder Werkzeugschneide D=d des Werkzeugs T=t werden zusätzlich zum Systemparameter \$TC_DPV[t, d] die weiteren drei Systemparameter \$TC_DPV3[t, d], \$TC_DPV4[t, d] und \$TC_DPV5[t, d] zugeordnet, mit deren Hilfe eine beliebige räumliche Werkzeugorientierung definiert werden kann.
 Wert = 3:

Jeder Werkzeugschneide D=d des Werkzeugs T=t werden zusätzlich zu den Systemparametern \$TC_DPV[t, d] und \$TC_DPV3 - \$TC_DPV5 die weiteren drei Systemparameter \$TC_DPVN3[t, d], \$TC_DPVN4[t, d] und \$TC_DPVN5[t, d] zugeordnet, mit deren Hilfe ein Vektor (Normalenvektor) definiert werden kann, der vorzugsweise senkrecht auf der Werkzeugorientierung steht. Gegebenenfalls wird der Normalenvektor so modifiziert, dass er in der von der Orientierung und dem programmierten Normalenvektor aufgespannten Ebene liegt, aber senkrecht auf der Orientierung steht. Die Orientierung und der gegebenenfalls modifizierte Normalenvektor definieren zusammen ein vollständiges Orientierungskordinatensystem.. T, D sind die NC-Adressen T und D, mit denen der Werkzeugwechsel bzw. die Werkzeuganwahl und die Korrekturanwahl programmiert werden. Das Maschinendatum beeinflusst den Bedarf an gepuffertem Speicher.

18116	MM_NUM_TOOL_ENV	N02, N09	W1
-	Anzahl der Werkzeugumgebungen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		600	7/2
			M

Beschreibung: Gesamtanzahl der Werkzeugumgebungen (tool environments) in NCK.
Es wird gepufferter Speicher reserviert.

18118	MM_NUM_GUD_MODULES	N02	S7
-	Anzahl der GUD-Dateien im aktiven Filesystem (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	7	1
-		9	7/2
			M

Beschreibung: Ein GUD-Baustein entspricht einer Datei, in der anwenderdefinierte Daten abgelegt werden können. Es sind 9 GUD-Bausteine möglich, davon sind bereits 3 Bausteine für bestimmte Nutzer/Anwendungen vergeben.
UGUD_DEF_USER (Baustein für Anwender)
SGUD_DEF_USER (Baustein für SIEMENS)
MGUD_DEF_USER (Baustein für Maschinenhersteller)
Sonderfälle:
Die Anzahl der GUD-Module richtet sich nach dem höchsten eingegebenen GUD-Modul.
Beispiel:
werden die folgenden GUD-Module definiert:
UGUD
MGUD
GUD5
GUD8
so muss in das Maschinendatum der Wert 8 eingegeben werden. Dies würde eine Speicherbedarf von 8 x 120 Byte = 960 Byte bedeuten.
Es empfiehlt sich daher ein möglichst "niedriges" GUD-Modul zu wählen. Sind die GUD-Module UGUD und MGUD nicht anderweitig belegt, können diese verwendet werden.
Korrespondiert mit:
MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM
(Speicherplatz für Anwendervariablen)

18120	MM_NUM_GUD_NAMES_NCK	N02	S7
-	Anzahl der globalen Anwendervariablen-Namen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	60	60
-		32000	7/2
			M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Legt die Anzahl der Anwendervariablen für NCK-globalen Anwenderdaten (GUD) fest. Pro Variable werden ca. 80 Byte Speicher für den Namen der Variablen im SRAM reserviert. Der zusätzliche Speicherbedarf für den Variablenwert ist vom Datentyp der Variablen abhängig. Die Anzahl der verfügbaren NCK-globalen Anwenderdaten wird durch das Erreichen des Grenzwertes von MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK oder MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM (Speicherplatz für Anwendervariablen) begrenzt.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

Sonderfälle:
Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

Korrespondiert mit:
MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM
(Speicherplatz für Anwendervariablen)

18130	MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN	N02	S7
-	Anzahl der kanalspezifischen Anwendervariablen-Namen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	450	450
		32000	7/2
			M

Beschreibung: Legt die Anzahl der Anwendervariablen-Namen für kanalspezifische globale Anwenderdaten (GUD) fest. Pro Variablen-Name werden ca. 80 Byte Speicher im SRAM reserviert. Der zusätzliche Speicherbedarf für den Variablenwert ist gleich der Größe des Datentyps der Variablen multipliziert mit der Kanalanzahl. Dies bedeutet, dass jedem Kanal eigener Speicher für die Variablenwerte zur Verfügung steht. Die Anzahl der verfügbaren kanalspezifischen globalen Anwenderdaten wird durch das Erreichen des Grenzwertes von MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN oder MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM (Speicherplatz für Anwendervariablen) begrenzt.

Der mit der DEF-Anweisung angelegte Name gilt über alle Kanäle.

Der Speicherbedarf für den Variablenwert ist gleich der Größe des Datentyps multipliziert mit der Kanalanzahl.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

Sonderfälle:
Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

Korrespondiert mit:
MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM
(Speicherplatz für Anwendervariablen)

18150	MM_GUD_VALUES_MEM	N02	A2
-	Speicherplatz für globale Anwendervariablen-Werte (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	430	430
		32000	7/2
			M

Beschreibung: Angegebener Wert reserviert den Speicherplatz für die Variablenwerte der globalen Anwenderdaten (GUD). Die Dimensionierung des Speichers hängt stark davon ab, welche Datentypen für die Variablen verwendet werden.

Übersicht des Speicherbedarfs der Datentypen:

Datentyp	Speicherbedarf
REAL	8 Byte
INT	4 Byte
BOOL	1 Byte
CHAR	1 Byte
STRING	1 Byte pro Zeichen, pro String sind 100 Zeichen möglich
AXIS	4 Byte
FRAME	bis zu 1kByte (je nach Steuerungsmodell)

Der gesamte Speicherbedarf einer kanal- bzw. achsspezifischen globalen Anwendervariablen ist der Speicherbedarf der Variablen multipliziert mit der Anzahl der Kanäle bzw. der Achsen. Die Anzahl der verfügbaren globalen Anwendervariablen wird durch das Erreichen des Grenzwertes der Maschinendaten MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK, MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18140 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_AXIS oder MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM gegeben.

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

Korrespondiert mit:

MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES

(Anzahl der GUD-Bausteine)

MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK

(Anzahl der globalen Anwendervariablen)

MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN

(Anzahl der kanalspezifischen Anwendervariablen)

18156	MM_NUM_R_PARAM_NCK	N01	K1
-	Anzahl der globalen R-Parameter (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		32535	7/2 M

Beschreibung: Legt die im NCK verfügbare Anzahl globaler R-Parameter fest.

18160	MM_NUM_USER_MACROS	N02	S7
-	Anzahl der Makros (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	82	82
		32000	7/2 M

Beschreibung: Legt die Summe der Makros, die in den Files `_N_SMAC_DEF`, `_N_MMAC_DEF` und `_N_UMAC_DEF` hinterlegt werden können, fest. Jeder dieser Files, welcher eröffnet wird, belegt im Teileprogrammspeicher mindestens ein kByte Speicherplatz für den Filecode. Mit der Überschreitung einer kByte-Grenze Filecode wird für die Datei ein weiteres kByte Speicher reserviert.

Verwendet wird der dynamische Anwenderspeicher. Für die angegebene Anzahl von Makros werden pro Makro ca. 375 Byte für Verwaltungsaufgaben reserviert.

18170	MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES	N02	V2, A2
-	Anzahl von Zusatzfunktionen (Zyklen, DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	450	450
		32000	7/2 M

Beschreibung: Das Datum begrenzt die maximale Anzahl von zusätzlichen Funktionen, die zu den vordefinierten Funktionen (wie z.B. Sinus, Cosinus) in

- Zyklenprogrammen
- Compilezyklensoftware verwendet werden können.

Die Funktionsnamen werden in NCK-globalen Wörterbuch eingetragen und dürfen nicht mit den bereits vorhandenen Namen kollidieren.

Das SIEMENS-Zyklen-Paket enthält Zusatzfunktionen, die mit der Standardeinstellung des MD berücksichtigt werden.

Die Daten werden im ungepufferten Speicher angelegt. Pro zusätzliche Funktion werden für Verwaltung ca. 150 Byte benötigt.

Korrespondiert mit:

MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM

(Anzahl von zusätzlichen Parametern)

2.3 NC-Maschinendaten

18180	MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM			N02	V2	
-	Anzahl von zusätzlichen Parametern für Zyklen laut MD 18170			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	6750	6750	32000	7/2	M

Beschreibung: Legt die maximale Anzahl der Parameter, die zu den Zusatzfunktionen in

- Zyklenprogrammen
- Compilezyklensoftware benötigt werden, fest.

Für die Zusatzfunktionen des SIEMENS-Zyklen-Pakets des Softwarestandes 1 werden 50 Parameter benötigt.

Die Daten werden im ungepufferten Speicher hinterlegt. Pro Parameter werden 72 Byte Speicher reserviert.

Korrespondiert mit:

MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES
(Anzahl von Zusatzfunktionen)

18190	MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK			N12, N02, N06, N09	A3	
-	Anzahl der steuerungsspezifischen Schutzbereiche (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum gibt an, wieviele steuerungsspezifische Schutzbereiche angelegt werden.

Korrespondiert mit:

MD28200 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN (Anzahl kanalspezifischer Schutzbereiche)
MD28210 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE (Anzahl der gleichzeitig aktiven Schutzbereiche)

Literatur:
/FB/, A3, "Achsüberwachungen, Schutzbereiche"

18192	MM_NUM_CC_MULTITOOL_PARAM			N02, N09	-	
-	Anzahl der multitool-spezifischen Parameter \$TC_MTPCn pro Multitool.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	64	1/1	M

Beschreibung: Anzahl der multitool-spezifischen Parameter \$TC_MTPCn, die pro Multitool angelegt werden können und dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.

18193	MM_TYPE_CC_MULTITOOL_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Multitooldaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	64	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	1/1	M

Beschreibung: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.

Typ der durch MD18192 \$MN_MM_NUM_CC_MULTITOOL_PARAM projizierten multitool-spezifischen Anwenderdaten \$TC_MTPCn.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ	Wert des Maschinendatums
(siehe Typen der NC-Sprache)	

BOOL	1
CHAR	2

INT 3
 REAL 4
 STRING 5 (ist nicht erlaubt, wird nicht von der BTSS unterstützt.)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
 Korrespondiert mit:
 MD18192 \$MN_MM_NUM_CC_MULTITOOLOOL_PARAM
 MD18083 \$MN_MM_NUM_MULTITOOLOOL

18194	MM_NUM_CC_MTLOC_PARAM	N02, N09	-
-	Anzahl multitoolplatzspezifischer Parameter \$TC_MTPPCn pro Multitoolplatz.	DWORD	POWER ON
-			
-	0	0	64 1/1 M

Beschreibung: Anzahl der multitoolplatzspezifischen Parameter \$TC_MTPPCn, die pro Multitoolplatz angelegt werden können und dem Anwender oder Compileryklus zur Verfügung stehen.

18195	MM_TYPE_CC_MTLOC_PARAM	N02, N09	-
-	Typ der OEM-Multitoolplatzdaten	DWORD	POWER ON
-			
-	64	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1 6 1/1 M

Beschreibung: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18194 \$MN_MM_NUM_CC_MTLOC_PARAM projektierten multitoolplatzspezifischen Anwenderdaten \$TC_MTPPCn.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:
 Typ Wert des Maschinendatums
 (siehe Typen der NC-Sprache)

 BOOL 1
 CHAR 2
 INT 3
 REAL 4
 -(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
 Korrespondiert mit:
 MD18194 \$MN_MM_NUM_CC_MTLOC_PARAM
 MD18085 \$MN_MM_NUM_MULTITOOLOOL_LOCATIONS

18200	MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM	N02, N09	FBWsl
-	Anzahl der Siemens-OEM-Magazindaten (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	0	0	10 2/2 M

Beschreibung: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit 0=1 ('H1') und Bit2=1 ('H4') für WZMG gesetzt ist (und Option gesetzt ist):
 Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung (WZMG).

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Anzahl der Siemens-OEM-Magazin-Daten (Standard-Format IN_Int).

Siehe auch: MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM, MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18201	MM_TYPE_CCS_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Typ der Siemens-OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.

Typ der durch MD18200 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM projektierten magazinspezifischen Siemens-Anwenderdaten.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ Wert des Maschinendatums

(siehe Typen der NC-Sprache)

```

-----
BOOL 1
CHAR 2
INT 3
REAL 4
STRING 5 (ist nicht erlaubt, wird nicht von der BTSS unterstützt.)
AXIS 6
FRAME nicht definiert
    
```

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

Korrespondiert mit:

MD18200 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM

MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE

18202	MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

Beschreibung:

Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit 0=1 ('H1') und Bit2=1 ('H4') für WZMG gesetzt ist (und Option gesetzt ist):

Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.

Anzahl der Siemens-OEM-Magazinplatz-Daten (Standard-Format IN_Int).

Siehe auch: MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM, MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

Verwendet wird gepufferter Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.

18203	MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Typ der Siemens-OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung:

Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.

Typ der durch MD18202 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM projektierten magazinplatzspezifischen Siemens-Anwenderdaten.

Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ Wert des Maschinendatums

(siehe Typen der NC-Sprache)


```

-----
BOOL                1
CHAR                2
INT                 3
REAL               4
-(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
AXIS                6
FRAME              nicht definiert
Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer
Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
Korrespondiert mit:
MD18202 $MN_MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM
MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

```

18204	MM_NUM_CCS_TDA_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

Beschreibung: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit2=1 ('H4') gesetzt ist:
 Anwender- bzw. OEM-Daten der Werkzeuge
 Anzahl der Siemens-OEM-TDA(=WZ-spezifischen)-Daten (Standard-Format Int).
 Siehe auch: MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM, MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18205	MM_TYPE_CCS_TDA_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Typ der Siemens-OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18204 \$MN_MM_NUM_CCS_TDA_PARAM projektierten werkzeugspezifischen
 Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:
 Typ Wert des Maschinendatums
 (siehe Typen der NC-Sprache)

```

-----
BOOL                1
CHAR                2
INT                 3
REAL               4
STRING              5 (ist nicht erlaubt, wird nicht von der BTSS unterstützt.)
AXIS                6
FRAME              nicht definiert
Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer
Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
Korrespondiert mit:
MD18204 $MN_MM_NUM_CCS_TDA_PARAM
MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL

```

2.3 NC-Maschinendaten

18206	MM_NUM_CCS_TOA_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

Beschreibung: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit2=1 ('H4') gesetzt ist:
 Anwender- bzw. OEM-Daten der Werkzeuge
 Anzahl der Siemens-OEM-TOA-Daten (Standard-Format IN_Real).
 Siehe auch: MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18207	MM_TYPE_CCS_TOA_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Typ der Siemens-OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM projektierten schneidenspezifischen Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:
 Typ Wert des Maschinendatums
 (siehe Typen der NC-Sprache)

 BOOL 1
 CHAR 2
 INT 3
 REAL 4
 - (STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
 Korrespondiert mit:
 MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18208	MM_NUM_CCS_MON_PARAM			N02, N09	FBWsl	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Monitor-Daten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

Beschreibung: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit0=1 oder Bit1=1 und Bit2=1 ('H4') gesetzt ist:
 Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Anzahl der Siemens-OEM-Monitor-Daten (= Überwachungsdaten; Standard-Format IN_Int).
 Siehe auch: MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM, MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18209	MM_TYPE_CCS_MON_PARAM	N02, N09	FBWsl
-	Typ der Siemens-OEM-Monitor Daten (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1 6 2/2 M

Beschreibung: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18208 \$MN_MM_NUM_CCS_MON_PARAM projektierten überwachungsspezifischen Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:
 Typ Wert des Maschinendatums
 (siehe Typen der NC-Sprache)

BOOL	1
CHAR	2
INT	3
REAL	4
-(STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt)	
AXIS	6
FRAME	nicht definiert

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher. Eine Wertänderung führt zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers.
 Korrespondiert mit:
 MD18208 \$MN_MM_NUM_CCS_MON_PARAM
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18210	MM_USER_MEM_DYNAMIC	EXP, N02	S7
-	Ungepufferter Anwenderspeicher [kB]	DWORD	POWER ON
NDDL			
-	-	0	135072 ReadOnly M

Beschreibung: Der in NCK verfügbare ungepufferte (volatile) Speicher.
 Mit MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC wird die Größe des dem Anwender zur Verfügung stehenden ungepufferten Speichers sichtbar gemacht.
 In diesem Speicherbereich liegen verschiedene Arten von Anwenderdaten wie z.B.

- Lokale Anwenderdaten
- Ipo-Satzpuffer
- Anwendermakros
- Diagnosefunktionen wie Trace-Aufzeichnung von Zeiten,.....
- Werkzeugverwaltungs-Trace
- Kommunikation mit 1-n HMIs; Wert von n: siehe dazu das MD10134 \$MN_MM_NUM_MMC_UNITS.
- Reorg-Log-Datei (für interne Zwecke des NC-Programmablaufs benötigt)
- ...

Jeder zusätzliche aktive Kanal belegt erheblich Speicher. Mit der Kanalaktivierung wird der Wert des MDs entsprechend automatisch derart erhöht, das der Wert von MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC nach Möglichkeit erhalten bleibt.
 Jede aktivierte Achse benötigt hiervon Speicher. Mit der Achsaktivierung wird der Wert des MDs entsprechend automatisch derart erhöht, das der Wert von MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC nach Möglichkeit erhalten bleibt.
 Die möglichen Werte für MD18050 hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab.

2.3 NC-Maschinendaten

Hinweisalarme 6030, 6035 können anzeigen, das der gewünschte Gesamtspeicher eventuell auf dem Modell, oder der Hardware nicht verfügbar ist. Siehe dazu auch MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, Bit 22

Nach ungepuffertem Hochlauf von NCK (Kaltstart) wird der Wert von NCK automatisch eingestellt. Der Wert ist dann derart, dass der in MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC vorgegebene freie Speicher dem Anwender zur Verfügung steht. Zur weiteren Vergrößerung dieses Anwenderspeichers muss MD19240 \$ON_USER_MEM_DYNAMIC vergrößert werden.

(Siehe die Beschreibung zu MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC).

Die im ungepufferten Speicher liegenden Daten gehen mit dem Ausschalten von NCK verloren.

Korrespondiert mit:

Der noch verfügbare ungepufferte Speicher kann dem MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC (Anzeigedatum des freien dynamischen Speichers) entnommen werden.

18230	MM_USER_MEM_BUFFERED			N02	S7	
-	Gepufferter Anwenderspeicher			DWORD	POWER ON	
NDLD						
-	-	-	0	36864	ReadOnly	M

Beschreibung:

Gepufferter (persistenter) Anwenderspeicher [kB].

In diesem Speicherbereich liegen verschiedene Arten von Anwenderdaten

z.B.:

- NC-Teileprogramme
- R-Parameter
- globale Anwenderdaten (GUD)
- Definitionen der Schutzbereiche
- Korrekturtabellen EEC, CEC, QEC
- Werkzeug-/Magazin-Daten

...

Diese Daten bleiben über das Ausschalten der Steuerung hinweg erhalten.

(Sofern die Datenpufferung in Ordnung ist; d.h. der Init-Schalter an der Steuerung korrekt eingestellt ist).

D.h. sie stehen nach dem Wiedereinschalten unverändert zur Verfügung.

Jeder zusätzliche aktive Kanal belegt einigen persistenten Speicher. Mit der Kanalaktivierung wird der Wert des MDs entsprechend automatisch derart erhöht, das der Wert von MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEM_STATIC nach Möglichkeit erhalten bleibt.

Zur weiteren Vergrößerung dieses Anwenderspeichers muss MD19250 \$ON_USER_MEM_BUFFERED vergrößert werden.

Die verfügbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab.

Hinweisalarme 6030, 6035 können anzeigen, das der gewünschte Gesamtspeicher eventuell auf dem Modell, oder der Hardware nicht verfügbar ist. Siehe dazu auch MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, Bit 22

Siehe dazu die Bedeutung von MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEM_STATIC

18232	MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM			N02	-	
-	System: Logdateigröße im SRAM [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	400, 50, 30	0	32000	2/2	M

Beschreibung:

Gepufferte Logdatei für gepufferte Daten des aktiven Dateisystems (in kB)

Systeme mit langsamem Datenpufferungsmedium legen geänderte gepufferte Daten im systeminternen SRAM ab. Wenn der Puffer voll ist, werden alle Daten des aktiven Filesystems persistent gemacht. Der Puffer sichert die Datenpersistenz vom letzten Persistentmachen bis zum möglichen Powerfail. Nach Powerfail (Spannungsausfall bzw. PowerOff) können Daten, die zum Zeitpunkt von Powerfail noch nicht persistent gemacht worden sind, aus diesem Puffer restauriert werden.

Die Logdatei dient dazu, den Datenverlust bei Powerfail zu minimieren, bzw. ganz zu vermeiden.

1000 Einträge benötigen ca. 70 kB.

Ein Wert größer 0 ist nur sinnvoll, falls MD18231 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF[1] = 1 ist

Ein Wert gleich 0 bedeutet, dass die gepufferten Daten nicht spannungsausfallsicher sind,

falls MD18231 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF[1] = 1 ist (typisch für Sinumerik SolutionLine)

Beispiel:

Mit MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] = 0 können Datenänderungen aus Synchronaktionen von der Powerfail Datensicherung ausgeschlossen werden.

Vorteil wäre verbessertes Zeitverhalten der Synchronaktionen. Sollte nur eingestellt werden, wenn die gepufferten Daten, die durch die Synchronaktion geändert werden, nicht sicherheitsrelevant sind.

Index Bedeutung

0 Puffer des Vorlaufs

1 Puffer für Datenänderungen im Rahmen des Werkzeugwechsels und Retract

2 Puffer für Datenänderungen des Hauptlaufs (Synchronaktionen)

Siehe auch MD17610 \$MN_DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF, womit das Verhalten optimiert werden kann.

18233	IS_CONTINOUS_DATA_SAVE_ON			EXP, N02	-	
-	System: Automatische Sicherung persistenter Daten			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE	FALSE	TRUE	7/2	M

Beschreibung: Das Datum ist nur von Bedeutung, falls MD18231 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF = 1 ist
Wert = 0 : Kontinuierliche Sicherung persistenter Daten auf Platte/Flash/etc. ist abgeschaltet.

Damit kann das Zeitverhalten der Software auf Systemen der Reihe SolutionLine verbessert werden.

Wert = 1 : Kontinuierliche automatische Sicherung persistenter Daten auf Platte/Flash/ etc. ist aktiv.

Index 0 = reserviert

Index 1 = Festlegung für die gepufferten Daten des Aktiven Filesystems (incl. Maschinendaten).

Index 2 = Festlegung für die gepufferten Daten des Passiven Filesystems (Teileprogramme, Zyklen, ...).

Der vorbelegte Wert sollte nur verändert werden für Diagnosezwecke bzw. zur Optimierung des Zeitverhaltens.

Der vorbelegte Wert sollte nur verändert werden, wenn die Anlage in einem Umfeld betrieben wird,

in dem kein spontanes Abschalten der Anlage / spontaner Spannungsausfall (PowerFail) erfolgt.

Andernfalls können persistente Daten verloren gehen.

2.3 NC-Maschinendaten

18234	MM_MEMORY_CONFIG_MASK	EXP, N02	-
-	Einstellung der Sicherung persistenter Daten des akt. Filesystems	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x01	0x00
		0x01	2/2
			M

Beschreibung: Bit 0 ist definiert für MD18231 \$MN_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF[1]=1. Wenn die durch MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM festgelegte Puffergrösse im entsprechenden Puffer viele Daten enthält, dann werden diese durch die NCK Software folgendermaßen persistent gemacht:
 Wert = 0: synchrone Datensicherung
 Wert = 1: asynchrone Datensicherung
 Dabei bedeutet asynchron, asynchron zum NCK Ablauf. Synchron bedeutet, die Vorlauf-Task in NCK wird gestoppt für die Zeit, die für das Persistentmachen benötigt wird. Welche Einstellung die Beste ist hängt ab von der verwendeten HW und/oder von der konkreten NCK Applikation.

18235	MM_INCOA_MEM_SIZE	EXP	-
-	Größe des DRAM-Speichers für INCOA-Applikationen [kB]	DWORD	POWER ON
-			
-	-	20480	0
		25600	7/2
			M

Beschreibung: Der Defaultwert von MD18235 \$MN_MM_INCOA_MEM_SIZE legt beim Kaltstart der Steuerung den DRAM-Speicherbereich fest, der insgesamt für INCOA-Applikationen zur Verfügung steht. Das Maschinendatum kann nur gelesen werden. Über die Diagnosefunktion "momentanen Istwert lesen" kann der tatsächlich durch INCOA-Applikationen belegte Speicher ermittelt werden.

18237	MM_CYC_DATA_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Zyklen-/Anzeige-Einstelldaten im SRAM [kB]	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		128	ReadOnly
			M

Beschreibung: Größe des gepufferten Speichers für 'Einstelldaten für Zyklen und Anzeige' [kB]

18238	MM_CC_MD_MEM_SIZE	N02	TE01
-	Compilezyklen-Maschinendaten im SRAM [kB]	DWORD	POWER ON
-			
-	-	256	0
		32000	7/1
			M

Beschreibung: Gepuffertes Anwenderspeicher für Compilezyklenmaschinen (in kB)

18270	MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR	N02	S7
-	Anzahl von Unterverzeichnissen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	256	0
		-	ReadOnly
			M

Beschreibung: Gibt die maximale Anzahl von Unterverzeichnissen an, die in einem Verzeichnis bzw. in einem Unterverzeichnis des passiven Filesystems angelegt werden können. Der Wert dient lediglich der Information und ist nicht veränderbar. siehe auch MD18280 \$MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR (Anzahl von Dateien pro Verzeichnis)

18280	MM_NUM_FILES_PER_DIR			N02	S7	
-	Anzahl von Dateien pro Verzeichnis (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	512	0	3000	7/2	M

Beschreibung: Gibt die maximale Anzahl von Dateien an, die in einem Verzeichnis bzw. in einem Unterverzeichnis des passiven Filesystems angelegt werden können.
Siehe auch MD18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR (Anzahl von Unterverzeichnissen pro Verzeichnis)

18310	MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM			N02	S7	
-	Anzahl von Verzeichnissen im passiven Filesystem (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	30	256	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum begrenzt die Anzahl der Verzeichnisse im passiven Filesystem. Anhand dieses Maschinendatums werden für die Verwaltung der Verzeichnisse Speicher im gepufferten Anwenderspeicher reserviert. Die vom System eingerichteten Verzeichnisse und die Unterverzeichnisse des passiven Filesystems sind in diesem Maschinendatum mit einbezogen. Der Speicherbedarf für die Verwaltung der Verzeichnisse lässt sich folgenderweise ermitteln:
Korrespondiert mit:
MD18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR

18320	MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM			N02	S7	
-	Anzahl von Dateien im passiven Filesystem (persistent)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	750	64	3000	7/2	M

Beschreibung: Legt die Anzahl der verfügbaren Dateien des Teileprogrammspeichers fest. Anhand dieses Maschinendatums werden für die Verwaltung der Dateien Speicher - ca. 320 Byte pro Datei - im persistenten Speicher reserviert. Jede angelegte Datei belegt mindestens ein kByte Speicherplatz für den Filecode. Mit der Überschreitung einer kByte-Grenze Filecode wird für die Datei ein weiteres kByte reserviert.
Verwendet wird gepuffertes Anwenderspeicher.
Sonderfälle:
Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!
Korrespondiert mit:
MD18280 \$MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR
(Anzahl von Dateien in Verzeichnissen)

18321	MM_NUM_SYSTEM_FILES_IN_FS			N02	-	
-	Anzahl der System-Files			DWORD	POWER ON	
-						
-	1	500	500	1000	1/1	M

Beschreibung: Index 0: Anzahl der temporären System-Dateien im passiven Filesystem (siehe auch MD18355 \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE);
z.B.: Systemtraces

2.3 NC-Maschinendaten

18342	MM_CEC_MAX_POINTS			N01, N02	K3	
-	Maximale Anzahl der Stützpunkte bei Durchhangkompensation (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	62	128, 128, 128, 128, 128, 128, 128, 128...	0	2000	7/2	M

Beschreibung:

Das MD bestimmt den Speicherplatz, der für Kompensationstabellen verfügbar ist.
 Bei MD18342 \$MN_MM_CEC_MAX_POINTS = 0 wird kein Speicher für die Tabelle angelegt und damit ist die Funktion Durchhangkompensation nicht nutzbar.
 Vorsicht!
 Bei Änderung des MD18342 \$MN_MM_CEC_MAX_POINTS[t] wird bei Systemhochlauf automatisch der gepufferte NC-Anwenderspeicher neu eingerichtet. Dabei werden alle Anwenderdaten des batteriegepufferten Anwenderspeichers (z.B. Antriebs- und HMI-Maschinendaten, Werkzeugkorrekturen, Teileprogramme, usw.) gelöscht.
 Korrespondiert mit:
 SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t]
 Auswertung der Durchhangkompensationstabelle [t] freigeben
 Literatur:
 /FB/, S7, "Speicherkonfiguration"

18352	MM_U_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Endanwenderspeicher für Teileprogramme/Zyklen/Dateien			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	3	2560, 0, 0	0	15360	2/2	M
840dsl-72	3	2560, 0, 0	0	15360	2/2	M
840dsl-73	3	2560, 0, 0	0	15360	2/2	M
840dsl-711	3	7680, 0, 0	0	22528	2/2	M
840dsl-721	3	7680, 0, 0	0	22528	2/2	M
840dsl-731	3	7680, 0, 0	0	22528	2/2	M

Beschreibung:

Für PowerLine Steuerungsmodelle ist das Maschinendatum nicht verfügbar bzw. nicht definiert.
 Endanwenderspeicher für Dateien im passiven Filesystem (in kB)
 In diesem Speicherbereich liegen verschiedene Arten von Anwenderdaten
 z.B.: NC-Teileprogramme, Zyklenprogramme des Endanwenders, Diagnosedateien,
 Die einstellbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab.
 Die einstellbare Größe des Teileprogrammspeichers wird außer dem oberen Grenzwert durch das MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED begrenzt und kann zusätzlich durch eine Softwareoption bestimmt sein.
 Index 0 = Größe des gepufferten Teileprogramm- / Zyklenprogrammspeichers
 Index 1 = reserviert
 Index 2 = reserviert

18353	MM_M_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Speichergröße für Zyklen/Dateien des Maschinenherstellers			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	3	512, 0, 0	0	15360	1/1	M
840dsl-72	3	512, 0, 0	0	15360	1/1	M
840dsl-73	3	512, 0, 0	0	15360	1/1	M
840dsl-711	3	2560, 0, 0	0	22528	1/1	M

840dsl-721	3	2560, 0, 0	0	22528	1/1	M
840dsl-731	3	2560, 0, 0	0	22528	1/1	M

Beschreibung: Für PowerLine Steuerungsmodelle ist das Maschinendatum nicht verfügbar bzw. nicht definiert.

Speicher für Dateien des Maschinenherstellers im passiven Filesystem (in kB)
 In diesem Speicherbereich des passiven Filesystems liegen die Dateien des Maschinenherstellers

z.B.: Zyklenprogramme

Die einstellbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab.

Die einstellbare Größe des Speichers wird außer dem oberen Grenzwert durch MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED begrenzt.

Index 0 = Mindestgröße des gepufferten (persistenten) Teileprogramm- / Zyklenprogrammspeichers

Index 1 = reserviert

Index 2 = reserviert

18354	MM_S_FILE_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Größe des Siemens-Zyklenprogrammspeichers [0] Größe des gepufferten Zyklenprogrammspeichers [1] reserviert [2] Größe des gepufferten Speichers für Systemdateien(NRK-Fault-Datei etc.)	DWORD	POWER ON
-			
-	3	3072, 0, 30	0
		3072	7/2
			M

Beschreibung: Speicher für Dateien des Steuerungsherstellers im passiven Filesystem (in kB)

In diesem Speicherbereich des passiven Filesystems liegen die Dateien des Steuerungsherstellers, z.B.: Zyklenprogramme, Systemdateien

Die einstellbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab.

Die einstellbare Größe des Speichers wird außer dem oberen Grenzwert

für den Index = 0 durch die Größe des verfügbaren gepufferten Speichers (siehe MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) begrenzt,

für den Index = 2 durch die Größe des intern verfügbaren gepufferten (SRAM) Speichers begrenzt.

Index 0 = Größe des gepufferten Zyklenprogrammspeichers

Index 2 = Größe des gepufferten Speichers für Systemdateien im SRAM. z.B.. Ablageort der NRK Fault-Datei.

18355	MM_T_FILE_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Speichergröße für temporäre Dateien	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4608	4608
		1048576	7/2
			M

Beschreibung: Speicher für temporäre Dateien im passiven Filesystem (in kB) z.B.: Kompilate von Zyklen (Vorverarbeitung), Zyklen auf CF, Systemtraces

18357	MM_EES_FILE_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Speichergröße der Buffer für EES	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			ReadOnly
			S

Beschreibung: Speichergröße der Buffer für die Funktion "Execution from External Storage" im passiven Filesystem (in kB)

2.3 NC-Maschinendaten

18360	MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE			N01	B1, K1	
-	FIFO-Buffer Größe für Abarbeiten von Extern (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	50	30	1000000	7/2	M

Beschreibung: Für jede Programmebene (Hauptprogramm oder Unterprogramm), die von extern abgearbeitet wird (Nachladebetrieb), wird auf NCK ein FIFO-Puffer benötigt.
 Mit MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE wird die Größe eines FIFO-Puffers in kByte vorgegeben.
 Mit MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM wird die Anzahl der gleichzeitig zur Verfügung stehenden FIFO-Puffer eingestellt.
 Im Hochlauf wird die aus der Multiplikation von MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE und MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM ermittelte Speichergröße im DRAM reserviert.
 Überschreitet der angegebene Wert den zur Verfügung stehenden Speicherplatz, so wird dies beim Schreiben des Maschinendatums mit Alarm 4077 gemeldet.
 Literatur:
 /PGA/ Programmieranleitung Arbeitsvorbereitung, Kap. 2

18362	MM_EXT_PROG_NUM			N01	K1	
-	Anzahl der gleichzeitig von Extern abarbeitbaren Programmebenen			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	13	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der Programmebenen, die sich NCK-weit gleichzeitig im Modus "Abarbeiten von Extern" befinden können.
 Für die Kommunikation HMI <-> NCK werden beim "Abarbeiten von Extern" Systemressourcen belegt. Mit dem Maschinendatum MD18362 \$MN_EXT_PROG_NUM wird die Anzahl der möglichen Programmebenen festgelegt.
 Im Hochlauf wird der Speicherplatz von MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE * MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM reserviert. Wird bei der Programmbearbeitung festgestellt, dass alle Ressourcen belegt sind, wird dies mit Alarm 14600 gemeldet.

18370	MM_PROTOC_NUM_FILES			N02	D1, OEM	
-	Maximale Anzahl von Protokoll-Files.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	2, 2, 0, 0, 0, 2, 2, 2...	2, 2, 0, 0, 0, 2, 2, 2...	10, 10, 10, 10, 10, 10, 10...	1/1	M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Protokoll-Files im passiven Filesystem.
 Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:
 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
 2: Reserviert für OEM-Applikationen
 3: Reserviert für OEM-Applikationen
 4: Reserviert für OEM-Applikationen
 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18371	MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST			N02	D1, OEM	
-	Anzahl von Standard-Datenlisten ETPD.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	25, 6, 0, 0, 0, 25, 25, 25...	25, 6, 0, 0, 0, 25, 25, 25...	25, 25, 25, 25, 25, 25, 25, 25...	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von Standard-Datenlisten im BTSS-Baustein ETPD (user-spezifisch).
Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

- 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
- 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
- 2: Reserviert für OEM-Applikationen
- 3: Reserviert für OEM-Applikationen
- 4: Reserviert für OEM-Applikationen
- 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18372	MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST			N02	D1, OEM	
-	Anzahl von OEM-Datenlisten ETPD.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von OEM-Datenlisten im BTSS-Baustein ETPD (user-spezifisch).
Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

- 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
- 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
- 2: Reserviert für OEM-Applikationen
- 3: Reserviert für OEM-Applikationen
- 4: Reserviert für OEM-Applikationen
- 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18373	MM_PROTOC_NUM_SERVO_DATA			N02	D1	
-	Anzahl von Servo-Daten für Protokoll.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 10, 10, 10...	0	20	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von Servo-Daten, die gleichzeitig protokollierbar sein sollen (user-spezifisch).
Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

- 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
- 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor

2.3 NC-Maschinendaten

- 2: Reserviert für OEM-Applikationen
- 3: Reserviert für OEM-Applikationen
- 4: Reserviert für OEM-Applikationen
- 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18374	MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE			N02	-	
-	Größe des Puffers eines Protokollfiles.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	15000, 8000, 8000, 8000, 8000, 15000, 15000, 15000...	5000	1073741824	1/1	M

Beschreibung: Größe des Datenpuffers zwischen der IPO- und Vorlauf-Zeitebene eines Protokollfiles [Bytes].

Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

- 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
- 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
- 2: Reserviert für OEM-Applikationen
- 3: Reserviert für OEM-Applikationen
- 4: Reserviert für OEM-Applikationen
- 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18375	MM_PROTOC_SESS_ENAB_USER			N02	-	
-	Für Sessions freigegebene User.			BYTE	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M

Beschreibung: User, die für die Session-Verwaltung zur Verfügung stehen

Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:

- 0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
- 1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
- 2: Reserviert für OEM-Applikationen
- 3: Reserviert für OEM-Applikationen
- 4: Reserviert für OEM-Applikationen
- 5: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 6: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 7: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 8: Reserviert für Systemfunktionen: Trace
- 9: Reserviert für Systemfunktionen: Fahrtenschreiber

18390	MM_COM_COMPRESS_METHOD	EXP, N01, N02	-
-	Unterstützte Komprimierverfahren.	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x01	0
-	-	0x7FFFFFFF	2/2
-	-		M

Beschreibung: Einstellung welche Komprimierverfahren unterstützt werden.

18391	TRACE_PATHNAME	EXP	-
-	Pfad für Trace-Erzeugung	STRING	POWER ON
NBUP			
-	-	-	-
-	-		1/1
-	-		M

Beschreibung: Pfadangabe, unter dem Traces abgelegt wird.

Die Trace-Files dienen zur Problemanalyse durch die NCK-Entwicklung.

18392	TRACE_SAVE_OLD_FILE	EXP	-
-	Alte Trace-Files bleiben erhalten	BOOLEAN	POWER ON
NBUP			
-	-	FALSE	0
-	-		1/1
-	-		M

Beschreibung: Die alten Traces werden nicht mehr beim Neuanlegen überschrieben, stattdessen wird der Trace-Dateiname zusätzlich mit einer Versions-Extension versehen.

Vorerst wird diese Funktion nur bei Ablage auf dem Host-Filesystem durchgeführt.
(siehe TRACE_PATHNAME)

Die Trace-Files dienen zur Problemanalyse durch die NCK-Entwicklung.

18400	MM_NUM_CURVE_TABS	N02, N09	M3
-	Anzahl der Kurventabellen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-		1/1
-	-		M

Beschreibung: Gibt die Zahl der Kurventabellen an, die maximal im Gesamtsystem im SRAM angelegt werden können. Eine Kurventabelle besteht aus mehreren Kurvensegmenten.

Korrespondiert mit:

MD18402 \$MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS

18402	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS	N02, N09	M3, B3
-	Anzahl der Kurvensegmente (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-		1/1
-	-		M

Beschreibung: Gibt die Zahl der Kurvensegmente an, die maximal im Gesamtsystem im SRAM angelegt werden können. Die Kurvensegmente sind Bestandteil einer Kurventabelle.

Korrespondiert mit:

MD18400 \$MN_MM_NUM_CURVE_TABS

18403	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN	N02, N09	M3
-	Anzahl der linearen Kurvensegmente (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-		1/1
-	-		M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren linearen Kurvensegmente im SRAM.

Eine Kurventabelle kann aus "normalen" Kurvensegmenten und aus linearen Segmenten bestehen. Die Anzahl der "normalen" Kurvensegmente im SRAM wird durch das MD18402 \$MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS festgelegt, diese Kurvensegmente können Polynome aufnehmen.

2.3 NC-Maschinendaten

Lineare Kurvensegmente können nur Geraden aufnehmen.
 Diese linearen Kurvensegmente werden im gepufferten Speicher angelegt.

18404	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS	N02, N09	M3, B3
-	Anzahl der Kurventabellenpolynome (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Gibt die Gesamtzahl der Polynome für Kurventabellen, die maximal im Gesamtsystem im SRAM angelegt werden können. Die Polynome sind Bestandteil eines Kurvensegments. Für ein Kurvensegment werden maximal 3 Polynome benötigt. In der Regel werden nur 2 Polynome je Kurvensegment verwendet.

Korrespondiert mit:
 MD18400 \$MN_MM_NUM_CURVE_TABS
 MD18402 \$MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS

18406	MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM	N02, N09	M3
-	Anzahl der Kurventabellen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren Kurventabellen im DRAM.
 Die Kurventabellen werden entweder im gepufferten Speicher oder im dynamischen Speicher angelegt.
 Mit diesem MD wird die Anzahl der Kurventabellen im dynamischen Speicher (DRAM) festgelegt.

18408	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM	N02, N09	M3
-	Anzahl der Kurvensegmente (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren Polynom Kurvensegmente im DRAM.
 Die Kurvensegmente werden entweder im gepufferten Speicher oder im dynamischen Speicher angelegt.
 Mit diesem MD wird die Anzahl der Kurvensegmente im dynamischen Speicher (DRAM) festgelegt.

18409	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM	N02, N09	M3
-	Anzahl der linearen Kurvensegmente (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren linearen Kurvensegmente im DRAM
 Eine Kurventabelle kann aus "normalen" Kurvensegmenten und aus linearen Segmenten bestehen. Die Anzahl der "normalen" Kurvensegmente im DRAM wird durch das MD18408 \$MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM festgelegt, diese Kurvensegmente können Polynome aufnehmen. Lineare Kurvensegmente können nur Geraden aufnehmen.
 Die Kurvensegmente werden entweder im gepufferten Speicher oder im dynamischen Speicher angelegt. Mit diesem MD wird die Anzahl der Kurvensegmente im dynamischen Speicher (DRAM) festgelegt.

18410	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM	N02, N09	M3
-	Anzahl der Kurventabellenpolynome (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren Polynome für Kurventabellen im DRAM.
Die Polynome für Kurventabellen werden entweder im gepufferten Speicher oder im dynamischen Speicher angelegt.
Mit diesem MD wird die Anzahl der Polynome für Kurventabellen im dynamischen Speicher (DRAM) festgelegt.

18450	MM_NUM_CP_MODULES	N02, N09	-
-	Max. Anz. der CP-Module	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4	0
-	-	48	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren CP-Koppelmodule
Das MD definiert die max. zulässige Anzahl von CP-Kopplungen und reserviert den erforderlichen dynamischen Speicher (DRAM).

18452	MM_NUM_CP_MODUL_LEAD	N02, N09	-
-	Maximale Anzahl der CP-Leitwerte	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4	0
-	-	99	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren CP-Leitwerte.
Das MD definiert die maximal zulässige Anzahl von CP-Leitwerten und reserviert den erforderlichen dynamischen Speicher (DRAM).

18600	MM_FRAME_FINE_TRANS	N02	K2, M5
-	Feinverschiebung bei FRAME (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1	0
-	-	1	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: 0: Die Feinverschiebung kann nicht eingegeben bzw. nicht programmiert werden.
Bei ausgeschalteter Feinverschiebung werden max. 10 KB SRAM gespart, (abhängig von MD28080 \$MC_MM_NUM_USER_FRAMES).
1: Die Feinverschiebung für alle einstellbare Frames, das Basisframe und das programmierbare Frame ist durch Bedienung oder über Programm möglich.

18601	MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES	N02	K2, M5
-	Anzahl der globalen vordefinierten Anwender-Frames (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	100	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der globalen vordefinierten Anwender-Frames.
Der Wert entspricht der Anzahl der Feldelemente für das vordefinierte Feld \$P_UIFR[].
Ist der Wert des Datums größer 0, dann sind alle einstellbaren Frames nur global. Das MD28080 \$MC_MM_NUM_USER_FRAMES wird dann ignoriert.

18602	MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES	N02	K2, M5
-	Anzahl der globalen Basisframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	16	7/2
-	-	-	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Anzahl der NCU-Basisframes.
 Der Wert entspricht der Anzahl für das vordefinierte Feld \$P_NCBFR[].

18603	MM_NUM_GLOBAL_G_FRAMES	N02	K2, M5
-	Anzahl der globalen Grinding Frames (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		100	7/2
-			M

Beschreibung: Anzahl der globalen Grinding Frames.
 Der Wert entspricht der Anzahl der Feldelemente für das vordefinierte Feld \$P_GFR[].
 Ist der Wert des Datums größer 0, dann sind alle einstellbaren Frames nur global. Das MD28079 \$MC_MM_NUM_G_FRAMES wird dann ignoriert.

18660	MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Real	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-		32767	7/2
-			M

Beschreibung: Mit dem MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ Real erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex

MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 MD18660 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:
 Datentyp REAL
 Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums
 vordefinierte Namen:
 SYG_RS[] -> Synact Parameter vom Typ Real im SGUD Baustein
 SYG_RM[] -> Synact Parameter vom Typ Real im MGUD Baustein
 SYG_RU[] -> Synact Parameter vom Typ Real im UGUD Baustein
 SYG_R4[] -> Synact Parameter vom Typ Real im GUD4 Baustein

 SYG_R9[] -> Synact Parameter vom Typ Real im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18661	MM_NUM_SYNACT_GUD_INT	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Integer	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-		32767	7/2
-			M

Beschreibung: Mit dem MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ Integer erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex:

MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 MD18661 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

Datentyp BOOL

Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums
vordefinierte Namen:

SYG_IS[] -> Synact Parameter vom Typ Int im SGUD Baustein

SYG_IM[] -> Synact Parameter vom Typ Int im MGUD Baustein

SYG_IU[] -> Synact Parameter vom Typ Int im UGUD Baustein

SYG_I4[] -> Synact Parameter vom Typ Int im GUD4 Baustein

....

SYG_I9[] -> Synact Parameter vom Typ Int im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18662	MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL	N02	-
-	Anzahl der projektierbare GUD Variablen vom Typ Boolean	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ Boolean erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex:

MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins

MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins

MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins

MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins

MD18662 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

Datentyp BOOL

Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums
vordefinierte Namen:

SYG_BS[] -> Synact Parameter vom Typ Boolean im SGUD Baustein

SYG_BM[] -> Synact Parameter vom Typ Boolean im MGUD Baustein

SYG_BU[] -> Synact Parameter vom Typ Boolean im UGUD Baustein

SYG_B4[] -> Synact Parameter vom Typ Boolean im GUD4 Baustein

....

SYG_B9[] -> Synact Parameter vom Typ Boolean im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18663	MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Axis	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ Achse erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex:

MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins

MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins

MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins

MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins

MD18663 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

2.3 NC-Maschinendaten

Datentyp AXIS

Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums
vordefinierte Namen:

- SYG_AS[] -> Synact Parameter vom Typ Achse im SGUD Baustein
- SYG_AM[] -> Synact Parameter vom Typ Achse im MGUD Baustein
- SYG_AU[] -> Synact Parameter vom Typ Achse im UGUD Baustein
- SYG_A4[] -> Synact Parameter vom Typ Achse im GUD4 Baustein

....

- SYG_A9[] -> Synact Parameter vom Typ Achse im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18664	MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR	N02	-
-	Projektierbare GUD Variable Typ Char	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ Char erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex:

- MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
- MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
- MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
- MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
- MD18664 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

Datentyp CHAR

Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums
vordefinierte Namen:

- SYG_CS[] -> Synact Parameter vom Typ Char im SGUD Baustein
- SYG_CM[] -> Synact Parameter vom Typ Char im MGUD Baustein
- SYG_CU[] -> Synact Parameter vom Typ Char im UGUD Baustein
- SYG_C4[] -> Synact Parameter vom Typ Char im GUD4 Baustein

....

- SYG_C9[] -> Synact Parameter vom Typ Char im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18665	MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING	N02	-
-	Projektierbare GUD Variable Typ STRING	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		25	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[] können die einzelnen GUD Bausteine um zusätzliche kanalspezifische Parameterbereiche vom Typ STRING erweitert werden. Die Unterscheidung der GUD Bausteine erfolgt über den Feldindex:

- MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
- MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
- MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins

MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 MD18665 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins
 Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

Datentyp STRING

Feldgröße entsprechend <wert> des jeweiligen Maschinendatums

Länge des Strings maximal 31 Zeichen.

vordefinierte Namen:

SYG_SS[] -> Synact Parameter vom Typ String im SGUD Baustein

SYG_SM[] -> Synact Parameter vom Typ String im MGUD Baustein

SYG_SU[] -> Synact Parameter vom Typ String im UGUD Baustein

SYG_S4[] -> Synact Parameter vom Typ String im GUD4 Baustein

....

SYG_S9[] -> Synact Parameter vom Typ String im GUD9 Baustein

die Parameter können sowohl vom Teileprogramm als auch über

Synchronaktionen gelesen und geschrieben werden.

18700	MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA	N02	B3
-	Größe des NCU-Link-Variablen-Speichers	DWORD	POWER ON
LINK, -			
-	-	0	0
		1073741824	7/2
			M

Beschreibung:

Anzahl Bytes des NCU-Link-Speichers für die Variablen \$A_DLx.

Hinweis: überschreitet die Anzahl der adressierbaren NCU-Link-Variablen den Wert 32767, so können Variablen mit einem Index über dieser Grenze nicht im Diagnosebild, etc. visualisiert werden. Funktional stehen sie dennoch zur Verfügung.

18710	MM_NUM_AN_TIMER	N02	-
-	Anzahl der globalen Zeitvariablen für Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		10000	7/2
			M

Beschreibung:

Anzahl der globalen Zeitvariablen für Bewegungssynchronaktionen (DRAM)

18720	MM_SERVO_FIFO_SIZE	EXP, N01	B3
-	Sollwert für Puffergröße zwischen IPO und Lageregelung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	2	2
		35	3/2
			M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt die Größe des Sollwertpuffers zwischen Interpolator und Lageregelung fest bzw. wirkt sich unmittelbar auf den Bedarf an dynamischem Anwender-Speicher aus.

Im Standardfall ist das 2. Wenn mehrere NCUs für z.B. Rundtaktmaschinen über NCU-Link verbunden sind, sollte der Wert auf allen NCUs auf 3 gesetzt werden. Dadurch wird die Übertragungszeit von Sollwerten über den Link ausgeglichen.

Bei einer Leitwertapplikation (z.B. Königswelle) sollte der Wert nur auf der NCU, die den Leitwert erzeugt auf 4 gesetzt werden, auf den anderen NCUs sollte die Voreinstellung 2 erhalten bleiben.

Beachten:

Jede Vergrößerung des Wertes erzeugt in Regelkreisen, die über den Interpolator geschlossen werden, eine weitere Totzeit.

Sind in einem NCU-Verband die Ipo-Zeiten der NCUs verschieden zueinander eingestellt, so findet die Link-Kommunikation nur in dem langsamsten Ipo-Takt statt. Das MD muss entsprechend dem Verhältnis des Ipo-Taktes der NCU zu dem langsamsten Ipo-Takt im NCU-Verband, erhöht werden, um eine synchrone Ausgabe der Sollwerte an die Antriebsschnittstelle zu erreichen. Die Formel dafür lautet:

2.3 NC-Maschinendaten

MM_SERVO_FIFO_SIZE = 2 * IPO-Takt-Verhältnis + 1

Beispiel:

Bei einem Ipo-Takt Verhältnis 4:1 sollte auf der schnellen NCU der Wert statt 3 auf 9 gesetzt werden. Auf der langsamen NCU muss der Wert 3 eingestellt werden.

18730	MM_MAXNUM_ALARM_ACTIONS	N02	-
-	Länge der Aktionsliste bei Alarmen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	500	100
		2000	1/1
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Alarmaktionen, die beibehalten werden. Hierbei handelt es sich um die Länge der Aktionsliste bei Alarmen.

18780	MM_NCU_LINK_MASK	N01	B3
-	Aktivierung der NCU-Link Kommunikation	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		0x7	3/2
			M

Beschreibung: Aktivierung NCU-Link-Kommunikation
 Bitcodiertes Aktivierungsdatum. D.h. die NCU-Link-Kommunikation kann in verschiedenen Ausprägungen aktiviert werden.
 Bitcodiertes Aktivierungsdatum:
 Bit 0 = 0x1: Link-Kommunikation soll aktiviert werden.
 Bit 1 = 0x2: reserviert
 Bit 2 = 0x4: Erweiterte Suche nach Link-SDBs
 Die Suche nach den SDBs erfolgt zusätzlich auf den folgenden Verzeichnisse:
 -/user/sinumerik/sdb/...
 -/oem/sinumerik/sdb/...
 -/addon/sinumerik/sdb/...
 Die Suche-Reihenfolge erfolgt wie üblich zuerst über user,oem,addon und zum Schluss auf dem siemens Verzeichnis
 (siehe Beschreibung FAST_IPO_LINK)
 Nicht relevant bei:
 Systemen ohne Link-Modulen
 Korrespondiert mit:
 MD30560 \$MA_IS_LOCAL_LINK_AXIS,
 MD12510 \$MN_NCU_LINKNO,
 MD12520 \$MN_LINK_TERMINATION,
 MD18782 \$MN_MM_LINK_NUM_OF_MODULES,
 MD12540 \$MN_LINK_BAUDRATE_SWITCH,
 MD12550 \$MN_LINK_RETRY_CTR

18781	NCU_LINK_CONNECTIONS	N01	B3
-	Anzahl interner Linkverbindungen	DWORD	POWER ON
LINK, -			
-	-	0	0
		32	3/1
			M

Beschreibung: Wert = 0
 Die Software errechnet die internen Link-Verbindungen selbst.
 Wert > 0
 Anzahl der internen Linkverbindung von jeder NCU zu jeder anderen NCU.
 Diese Linkverbindungen nehmen die nicht zyklischen Nachrichten auf.
 Jede dieser Verbindungen kann 240 Byte Rohdaten übertragen.

Nicht zyklische Nachrichten fallen bei Alarmen, Container-Switches und Linkvariablen an.

18782	MM_LINK_NUM_OF_MODULES			N01, N02	B3	
-	Anzahl der NCU_Link Module			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	2	2	16	3/2	M

Beschreibung: LINK_NUM_OF_MODULES gibt an, wieviele Link-Module an der Link-Kommunikation teilnehmen.

18788	MM_CC_STATION_CHAN_MASK			N01	-	
-	Kanalbitmaske zum Anlegen von CC-Stationen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	3	1, 0, 0	0	0x7FFFFFFF	1/1	M

Beschreibung: Maschinendaten zum kanalspezifischen Anlegen spezieller zusätzlicher Software-Stationen für Compile-Zyklen.

Einzutragen ist eine Bitmaske mit gesetzten Bits für die Kanäle, in denen ein Compile-Zyklus die jeweilige Station benutzen soll.

Bedeutung der einzelnen Array-Elemente:

MD18788 \$MN_MM_CC_STATION_CHAN_MASK[0]:
Legt eine CC-Station am Ende der Geometrie-Aufbereitung und vor der Geschwindigkeitenplanung in der Präparationstask an. Dort kann eine Compile-Zyklus-Applikation Sätze puffern und deren Inhalte manipulieren.

MD18788 \$MN_MM_CC_STATION_CHAN_MASK[1]:
Legt eine weitere CC-Station an, die direkt nach der ersten CC-Station (s.o.) gerufen wird und unabhängig von dieser Manipulationen der internen Satzinhalte erlaubt.

MD18788 \$MN_MM_CC_STATION_CHAN_MASK[2]:
Legt eine weitere CC-Station in der Präparationstask an, die direkt vor der Werkzeugradiuskorrektur gerufen wird und Manipulationen der internen Satzinhalte erlaubt.

18790	MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS			EXP, N02, N06	B3	
-	Größe des Tracedatenbuffers für NCU-Link			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	8	0	20000	2/2	M

Beschreibung: MM_MAX_TRACE_LINK_DATAPOINTS legt die Größe eines Internen Datenpuffers fest, der die Trace-Aufzeichnungen für die NCU-Link-Funktionalität enthält.

Das MD wird nur dann ausgewertet, wenn in MD18792 \$MN_MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION, Bit 0 gesetzt ist.

Korrespondiert mit:

MD22708 \$MC_TRACE_SCOPE_MASK,
MD22714 \$MC_MM_TRACE_DATA_FUNCTION,
MD28180 \$MC_MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS
MD22700 \$MC_TRACE_STARTTRACE_EVENT,
MD22702 \$MC_TRACE_STARTTRACE_STEP,
MD22704 \$MC_TRACE_STOPTRACE_EVENT,
MD22706 \$MC_TRACE_STOPTRACE_STEP,
MD22710 \$MC_TRACE_VARIABLE_NAME,
MD22712 \$MC_TRACE_VARIABLE_INDEX,
MD18792 \$MN_MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION

2.3 NC-Maschinendaten

18792	MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION	EXP, N02, N06	B3
-	Spezifiziert die Inhalte des NCU-Link-Trace-Files	UDWORD	POWER ON
NBUP			
-	-	0	0
		0x7FFFFFFF	2/2
			M

Beschreibung:

Der NCU-Link versendet und empfängt in jedem Interpolationstakt 32 Puffer mit 240 Byte Länge.

Diese Buffer werden in einem FIFO (FirstIn-FirstOut) Speicher der Länge MD18790 \$MN_MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS gerettet, und beim Auftreten eines "Trigger-Ereignisses" (z.B. Cancel-Alarm-Taste siehe MD22704 \$MC_TRACE_STOPTRACE_EVENT und MD22700 \$MC_TRACE_STARTTRACE_EVENT) in ein File geschrieben (Für den 1.Kanal: ncsctr01.mpf).

Das Maschinendatum ist als Bitmaske aufzufassen und hat folgende Bedeutung:

BIT0 = 1

Schaltet das NCU-Link-Trace-File ein.

Nur wenn dieses Bit gesetzt ist, werden die anderen ausgewertet!

Nur mit diesem Bit wird das MD18790 \$MN_MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS ausgewertet.

BIT1 = 1

Die abgespeicherten Pufferinhalte werden gemäß ihrer Bedeutung analysiert und im Klartext in das File abgespeichert. Dh. man erkennt z.B. die Sollwertübertragung anhand der Textstellen "desVal", Istwert-Übertragung unter den Bezeichnungen "actVal"....

BIT1 = 0

Die Pufferinhalte werden in HEX angezeigt und nicht analysiert.

BIT2 = 1

Es werden nur Puffer aufgezeichnet, die eine sporadisch auftretende Kommunikationsnachricht (Dynamische Nachricht) zwischen den NCUs enthalten.

Dazu zählen z.B. folgende Ereignisse:

- Maschinendaten setzen
- Linkvariablen setzen
- NCU-übergreifende Alarmer
- Achs-Container-Rotation

BIT3 = 1

Jedes Hinzufügen und Löschen eines CLEARHIMSELF-Alarmes, der über LINK übertragen wird, löst folgende Aktion aus:

Der interne Empfangsbaum wird vor und nach der Aktion aufgezeichnet und die letzten Werte finden sich

im Trace wieder

ACHTUNG: Sehr Sehr zeitaufwendig, bitte nur im Notfall einstellen.

18794	MM_TRACE_VDI_SIGNAL	EXP, N02, N06	-
-	Tracespezifikation der Vdi-Signale	UDWORD	POWER ON
NBUP			
-	-	0	0
		0x7FFFFFFF	2/2
			M

Beschreibung:

Der NCK versendet und empfängt PLC-Vdi-Signale. Die Trace-Funktion speichert die Signale, die sich geändert haben, in jedem Ipo-Takt in einem FIFO (FirstIn-FirstOut) Speicher, der die Länge MM_TRACE_POINTS hat, ab.

Beim Auftreten eines "Trigger-Ereignisses" (zB. Cancel-Alarm-Taste siehe MD22704 \$MC_TRACE_STOPTRACE_EVENT und MD22700 \$MC_TRACE_STARTTRACE_EVENT) wird der FIFO in ein File geschrieben (Für den 1.Kanal: ncsctr01.mpf).

Das Maschinendatum ist als Bitmaske aufzufassen, je nach dem welches Bit gesetzt wird, werden die entsprechenden Vdi-Signale aufgezeichnet.

Bit 1.. 6 beschreiben, welche axiale Vdi Input-Signale im Trace erfasst werden

(siehe .. TRACE_DATA_FUNCTION)

18800	MM_EXTERN_LANGUAGE			N01, N12	K1	
-	Aktivierung externer NC-Sprachen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0000	0x0000	0x0001	7/2	M

Beschreibung: Zur Abarbeitung von Teileprogrammen anderer Steuerungshersteller muss die entsprechende NC-Sprache aktiviert werden. Es ist nur eine externe NC-Sprache auswählbar. Der jeweils bereitgestellte Befehlsumfang ist den aktuellen Dokumentationen zu entnehmen.

Bit 0 (LSB):

Abarbeitung von Teileprogrammen ISO_2 oder ISO_3

Codierung siehe MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM

18860	MM_MAINTENANCE_MON			EXP, N01	W6	
-	Aktivierung der Aufzeichnung von Wartungsdaten			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die Aufzeichnung von Wartungsdaten erfolgt, wenn dieses MD den Wert TRUE hat.

Mit den axialen MD33060 \$MA_MAINTENANCE_DATA wird eingestellt, welche Daten aufgezeichnet werden sollen.

Einzelheiten sind der Service-Dokumentationen zu entnehmen.

18866	MM_NUM_KIN_TRAFOS			N02, N09	W1	
-	Maximale Zahl der mit kinematischen Ketten definierbaren Trafos.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	200	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt die maximale Zahl der Transformationen in NCK an, die mit kinematischen Ketten definiert werden können.

Es gibt gleichzeitig die Zahl der für die Parametrierung dieser Transformationen zur Verfügung stehenden Datensätze an (\$NT_...[1] bis \$NT_...[\$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS]). Der Datensatz mit dem Index 0 ist gesperrt).

Die konventionell, mit Maschinendaten parametrisierten kinematischen Transformationen, können unabhängig davon existieren.

18880	MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM			EXP, N01	-	
-	Maximale Anzahl der Elemente kinematischer Ketten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1000	7/2	I

Beschreibung: Maximale Anzahl von Gliedern in kinematischen Ketten. Hat dieses MD den Wert 0 (Standardwert), so sind überhaupt keine kinematischen Ketten möglich.

18882	MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES			EXP, N01	-	
-	Maximale Anzahl der Schalter in kinematischen Ketten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1	1	200	7/2	I

Beschreibung: Maximale Anzahl der Schalter in der Kineamtikbeschreibung einer Maschine.

Dieses Maschinendatum wird nur ausgewertet, wenn das Maschinendatum MD18880 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM ungleich Null ist.

2.3 NC-Maschinendaten

18890	MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS	EXP, N01	-
-	Maximale Anzahl der 3D-Schutzbereiche	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		200	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl Schutzbereiche. Dieses Maschinendatum muss ungleich Null sein, um die Funktion "Kollisionsvermeidung" zu aktivieren.

18891	MM_MAXNUM_3D_WPFX_PROT_ELEM	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl der Schutzbereichselemente für WORKPIECE und FIXTURE	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		500	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Schutzbereichselementen für die automatische Erzeugung von Schutzbereichen mit den Sprachbefehlen WORKPIECE und FIXTURE.

18892	MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl der Schutzbereichselemente	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		1000	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Schutzbereichselementen. Hat dieses MD den Wert 0 (Standardwert), so sind keine Schutzbereiche möglich.

18893	MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl der Werkzeugschutzbereichselemente	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		500	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Schutzbereichselementen für die automatische Erzeugung von Werkzeugschutzbereichen.

18894	MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl der Schutzbereichsfacetten für variable Schutzbereiche	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		5000	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Facetten, die für alle intern erzeugten Schutzbereiche zugelassen sind.
Gilt nur, wenn MAXNUM_3D_PROT_AREAS größer ist als Null und Bit 0 in PROT_AREA_TOOL_MASK gesetzt ist.
Typische Werte wären dann 1000 für Fräsmaschinen mit einem modellierten Werkzeug und 5000 für Drehmaschinen mit diversen Werkzeugtypen auf einem Revolver.

18895	MM_MAXNUM_3D_FACETS	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl der Schutzbereichsfacetten/Primitiven	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		5000	7/2
			M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Primitiven und Facetten, die für alle Schutzbereiche zugelassen sind.
Gilt nur wenn MAXNUM_3D_PROT_AREAS größer ist als Null.

18896	MM_MAXNUM_3D_COLLISION	EXP, N01	-
-	Max. Größe des Speicherplatzes f. Kollisionscheck	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	50000 7/2 M

Beschreibung: Maximale Größe eines temporären Speicherbereichs (in KB), der bei der Kollisionsüberprüfung zweier Schutzbereiche benötigt wird.

Ist der Inhalt dieses Maschinendatums 0, wird die benötigte Speicherplatzgröße automatisch aus den Maschinendaten MD18892 \$MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM, MD18890 \$MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS und MD18895 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS ermittelt.

Falls die so ermittelte Speicherplatzgröße nicht ausreicht, kann diese über dieses Maschinendatum explizit festgelegt werden.

18897	MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN	EXP, N01	-
-	Max. Anzahl Interfacebits zur Voraktivierung von Schutzbereichen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	16 0	64 7/2 M

Beschreibung: Gibt an, wieviele Eingangsbits auf dem VDI-Interface zur Voraktivierung von 3D-Schutzbereichen zur Verfügung stehen.

Es beeinflusst die Größe des für jeden NC-Satz benötigten Speicherplatzes.

Hat dieses Maschinendatum den Wert n , wird pro Satz ein Speicherplatz von ungefähr $n * (n + 1) / 16$ Byte benötigt.

Dieses Maschinendatum wird nur dann ausgewertet und führt nur dann zur Reservierung von Speicherplatz, wenn das MD18890 \$MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS ungleich 0 ist.

18898	MM_MAXNUM_3D_COLL_PAIRS	EXP, N01	-
-	Maximale Anzahl der 3D-Kollisionspaare	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0 0	100 7/2 M

Beschreibung: Maximale Anzahl der 3D-Kollisionspaare.

Dieses Maschinendatum wird nur ausgewertet, wenn das MD18890 \$MN_MAX_NUM_3D_PROT_AREAS ungleich Null ist.

Ist dieses Maschinendatum Null und das MD18890 \$MN_MAX_NUM_3D_PROT_AREAS ist ungleich Null, wird automatisch Speicherplatz für die maximal mögliche Anzahl verschiedener Kollisionspaare reserviert ($\$MN_MAX_NUM_3D_PROT_AREAS * (\$MN_MAX_NUM_3D_PROT_AREAS - 1) / 2$).

Ist der Inhalt dieses Maschinendatums größer als der genannte Maximalwert, wird es intern ohne Fehlermeldung auf diesen Maximalwert begrenzt.

18899	PROT_AREA_TOOL_MASK	EXP	-
-	Steuert die Erzeugung autom. erzeugter Werkzeugschutzbereiche	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0 -	- 7/3 U

Beschreibung: Steuert die Art und Weise, wie bei aktiver Kollisionsüberwachung Werkzeugschutzbereiche automatisch erzeugt werden.

Falls Bit 0 = 1 ist, muss in MD 18894 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN Speicherplatz reserviert werden.

Das Maschinendatum ist bitcodiert.

Bit 0 (0x1) Falls keine anderen Daten verfügbar sind, Werkzeugschutzbereich aus den Werkzeugdaten (Werkzeuglänge und Radius) erzeugen.

2.3 NC-Maschinendaten

18930	COREFILE_NAME	EXP	-
-	Pfad für Corefile-Erzeugung	STRING	POWER ON
NBUP			
-	-	-	-
			7/1 M

Beschreibung: Filename mit Pfadangabe, unter dem beim Steuerungs-Absturz ein Corefile abgelegt wird.
 Das Corefile dient zur Problemanalyse durch die NCK-Entwicklung.
 Ein Corefile wird angelegt, wenn hier ein gültiger Filename eingetragen ist.

18960	POS_DYN_MODE	N01	K1
-	Art der Positionierachsdynamik	BYTE	RESET
-			
-	-	0	0
			1 7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt, welche Beschleunigungen und Rucke bei Positionierachsbewegungen wirken.
 Wert 0:
 Die Beschleunigung kommt aus dem ersten Feldeintrag in MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Wert für DYNORM).
 Bei G75 und aktiver Ruckbegrenzung (SOFT) kommt der Ruck aus dem ersten Feldeintrag in MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK (Wert für DYNORM), ohne Ruckbegrenzung (BRISK) ist er unendlich.
 Für alle anderen Positionierachsbewegungen gilt:
 Falls MD32420 \$MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE wahr ist, kommt der Ruck aus MD32430 \$MA_JOG_AND_POS_MAX_JERK, ansonsten ist er unendlich (BRISK-Verhalten).
 Wert 1:
 Die Beschleunigung kommt aus dem zweiten Feldeintrag in MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Wert für DYNPOS).
 Der Ruck kommt aus dem zweiten Feldeintrag in MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK (Wert für DYNPOS).
 Für BRISK-Verhalten trägt man hier sehr große Werte ein.

19010	SYSTEM_INFO	N01	-
-	Systeminformation	UBYTE	POWER ON
-			
-	4	0x6, 0xA4	0
			-
			ReadOnly S

Beschreibung: Systeminformation
 Kennung der aktuellen Software
 [0]: Klassen-Id
 [1]: Subsystem-Id
 [2]: ggf. Exportkennung
 [3]: reserviert
 Klassen-Id:
 =====

5	(0x5) 828D
6	(0x6) 840Ds1 (SW 4.4 und höher)
7	(0x7) 808D
8	(0x8) 840evo
15	(0xF) Simulation
32	(0x20)NC Light

 Subsystem-ID:

```

=====
bei 808D gilt:
 1 (0x01) PPU14*. * M
 2 (0x02) PPU14*. * T
 3 (0x03) reserviert
 4 (0x04) PPU16*. * M
 5 (0x05) PPU16*. * T
 6 (0x06) reserviert
 7 (0x07) PPU15*. * M
 8 (0x08) PPU15*. * T
bei 828D gilt:
 1 (0x01) SW26*. * T
 2 (0x02) SW26*. * M
 3 (0x03) reserviert
 4 (0x04) reserviert ab 4.8 SP3 : war SW28*. * T
 5 (0x05) reserviert ab 4.8 SP3 : war SW28*. * M
 6 (0x06) reserviert
 7 (0x07) SW24*. * T
 8 (0x08) SW24*. * M
 9 (0x09) reserviert
10 (0x0A) ab 4.8 SP3 : SW28*. * T, war SW28*. * T Adv.
11 (0x0B) ab 4.8 SP3 : SW28*. * M, war SW28*. * M Adv.
81/1 (0x51) SW24*. * GC
81/2 (0x51) SW24*. * GS
83/1 (0x53) SW26*. * GC
83/2 (0x53) SW26*. * GS
85/1 (0x55) SW28*. * GC Adv.
85/2 (0x55) SW28*. * GS Adv.
bei 840Dsl gilt:
 4 (0xA4) 31-3
 5 (0xA5) 31-3e
bei 840evo gilt:
 4 (0xB4) 31-3
 5 (0xB5) 31-3e
bei NC Light gilt:
 4 (0xC4) eco
 5 (0xC5) ecoe
Exportkennung:
=====
 14 (0x0E) nicht exportbeschränkte Systemsoftware
Dieses Datum ist nicht schreibbar.

```

19100	NUM_AXES_IN_SYSTEM	N01	-
-	zusätzlich 1 Achse/Spindel	BYTE	POWER ON
-			
-	-	3	0
		8	3/3
			I

Beschreibung: Anzahl der verfügbaren Achsen (IPO-Funktionalität)

2.3 NC-Maschinendaten

Werden über die kanalspez. MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED mehr Achsen aktiviert, als in OD19100 \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM und/oder OD19102 \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst und der NC-Start verhindert.

Hinweis:

Virtuelle und simulierte Achsen (Istwerterfassung und Sollwertausgabe sind simuliert) werden bei der Berechnung der Achsanzahl nicht berücksichtigt.

Korrespondiert mit:

- MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX
- MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE
- MD30240 \$MA_ENC_TYPE

19102	NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM			N01	-	
-	zusätzlich 1 Positionierachse/Hilfsspindel			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-72	-	0	0	31	3/3	I
840dsl-73	-	0	0	31	3/3	I
840dsl-711	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-721	-	0	0	31	3/3	I
840dsl-731	-	0	0	31	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der verfügbaren Positionier-/Hilfsachsen
 Werden über die kanalspez. MD \$MC_AXCONF_MACHAX_USED mehr Achsen aktiviert, als in OD19100 \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM und/oder OD19102 \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst und der NC-Start verhindert.

19110	NUM_IPO_AXES			N01	-	
-	Mehrachsen-Interpolation (mehr als 4 Achsen)			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-72	-	4	0	31	3/3	I
840dsl-73	-	4	0	31	3/3	I
840dsl-711	-	-	0	8	3/3	I
840dsl-721	-	4	0	31	3/3	I
840dsl-731	-	4	0	31	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der gleichzeitig interpolierenden Bahnachsen
 Werden mehr interpolierende Achsen programmiert, als in OD19110 \$ON_NUM_IPO_AXES erlaubt sind, so wird ein Alarm ausgelöst und der entsprechende Satz wird nicht bearbeitet.
 Hinweis: Für Systeme die nicht einer Exportbeschränkung unterliegen ist der Eingabebereich eingeschränkt.

19120	NUM_SAFE_AXES			N01, N06	-	
-	SI-Achse/Spindel, zusätzlich je 1 Achse/Spindel			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	31	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der Achsen, in denen 'NC based' Sicherheitsfunktionen aktiviert werden können.

19121	NUM_DRIVEBASED_SAFE_AXES			N01, N06	-	
-	Safety Integrated /SI-Achse/Spindel			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	31	3/3	U

Beschreibung: Anzahl der Achsen, in denen 'drived based' Sicherheitsfunktionen aktiviert werden können.

19122	NUM_SPL_IO			N01, N06	-	
-	SI, Kennung für Anzahl ext. SPL_I/O			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	-	0	2	3/3	I

Beschreibung: Mit dem Wert im Optionsdatum kann die Anzahl der externen SPL-I/Os gewählt werden :
 = 0 : Die SPL hat keine externen I/O.
 = 1 : Die SPL hat maximal 4/4 externe I/O.
 = 2 : Die SPL hat maximal 64/64 externe I/O.
 = 3 : Die SPL hat maximal 192/192 externe I/O.

19142	NUM_LEAD_LINK_AXES			N01	-	
-	Anzahl der unterstützten Lead-Link-Achsen			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der von der SW unterstützten Lead-Link-Achsen

19200	NUM_CHANNELS			N01	-	
-	zusätzlich 1 Bearbeitungskanal			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	-	1	4	3/3	I
840dsl-72	-	1	1	10	3/3	I
840dsl-73	-	1	1	10	3/3	I
840dsl-711	-	-	1	4	3/3	I
840dsl-721	-	1	1	10	3/3	I
840dsl-731	-	1	1	10	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der aktivierbaren Kanäle
 Werden über das globale MD \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP mehr Kanäle aktiviert, als in OD19200 \$ON_NUM_CHANNELS und OD19210 \$ON_NUM_ADD_CHANNELS erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst, der NC-Start verhindert.

19210	NUM_ADD_CHANNELS			N01	-	
-	zusätzlich 1 Zusatzkanal			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	-	0	0	7/2	I

Beschreibung: Anzahl der aktivierbaren Zusatzkanäle
 Werden über das globale MD \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP mehr Kanäle aktiviert, als in OD19200 \$ON_NUM_CHANNELS und OD19210 \$ON_NUM_ADD_CHANNELS erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst, der NC-Start verhindert.

2.3 NC-Maschinendaten

19220	NUM_MODE_GROUPS			N01	-	
-	zusätzlich 1 Betriebsartengruppe (BAG)			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	1	10	3/3	I

Beschreibung: Anzahl der aktivierbaren BAG
 Werden über das globale MD \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP mehr BAG aktiviert, als in \$ON_MODE_GROUPS erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst, der NC-Start verhindert.

19240	USER_MEM_DYNAMIC			N01, N02	-	
-	zusätzlich 4 Mbyte CNC-Anwenderspeicher			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	4	0	6	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Ausbaustufen des ungepufferten Anwenderspeichers auf der NC-CPU
 Es gilt:
 verfügbarer Speicher = Grundausbau + OD19240 \$ON_USER_MEM_DYNAMIC * 4MB
 Bsp. OD19240 \$ON_USER_MEM_DYNAMIC = 10: Die Speichergröße \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC wird um 10 * 4 MB = 40 MB vergrößert.
 OD19240 \$ON_USER_MEM_DYNAMIC zeigt damit den zum Grundausbau relativen additiven Teil des ungepufferten Anwenderspeichers an.

19250	USER_MEM_BUFFERED			N01, N02	-	
-	zusätzlich 2 Mbyte CNC-Anwenderspeicher			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	-	0	3	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Ausbaustufen des gepufferten Anwenderspeichers auf der NC-CPU
 verfügbarer Speicher = Grundausbau + OD19250 \$ON_USER_MEM_BUFFERED * 2MB
 OD19250 \$ON_USER_MEM_BUFFERED zeigt damit den additiven Teil des Speichers relativ zur Grundauführung an

19270	PLC_USER_MEM_SIZE			N01, N02, N03	-	
-	zusätzlicher PLC-Anwenderspeicher			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	4	1	12	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe des zusätzlichen PLC-Anwenderspeichers
 1 Minimalausbau
 ...
 4 Grundausbau (512kB)
 5 GA + 128kB
 6 GA + 256kB
 7 GA + 384kB
 ... etc.
 12 GA + 1MB (Maximalausbau)

19280	PLC_C_USER_MEM_SIZE			N01, N02, N03	-	
-	zusätzlich 64 kByte für die PLC-C-Programmierung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	14	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Speicher-Ausbaustufen für die C-Programmierung auf der PLC. (Rasterung: 64kB)
 0 = kein Speicher
 1 = 64kB
 ..
 14 = 896

19300	COMP_MASK			N01	-	
-	Kompensationsoptionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x1FF	3/3	I

Beschreibung:

reserviert	TEMP	Temperaturkompensation axial.
reserviert:	EEC	Spindelsteigungsfehlerkompensation
Bit 2	CEC	Durchhangkompensation
reserviert	QEC	Quadrantenfehlerkompensation mit neuronalem Netz
reserviert	EGA	elektronischer Gewichtsausgleich
Bit 5	BiEEC	bidirektionale Spindelsteigungsfehlerkompensation
Bit 6	FRICT	Reibkompensation (integriert)
Bit 7	NOCO	Nick-Kompensation ADVANCED
Bit 8	NOCO	Nick-Kompensation ECO

19308	SINAMICS_FUNCTION_MASK			N01	-	
-	Antriebsoptionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von SINAMICS Antriebsfunktionen:
 Bit 0 (LSB): Freigabe "'Advanced Positioning Control' (APC)" (Antriebsparameter r108 Bit 7)
 Bit 1: Freigabe "'Advanced Positioning Control ECO' (APCeco)" (Antriebsparameter r108 Bit 19)

19310	AXIS_FUNCTION_MASK			N01, N09	-	
-	axiale Optionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe axialer Funktionen:
 Bit 0 (LSB): Freigabe "Gantryachsen" (MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE)
 Bit 1: Freigabe "Force Control" (MD37080 \$MA_FOC_ACTIVATION_MODE)
 Bit 2: Freigabe "Wegschaltsignale" (MD10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB)
 -----: Reserved "prog. Beschleunigung" kein Option seit 10/2000
 Bit 4: Freigabe "Master-Slave" (MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR)
 Bit 5: Freigabe "digitale Sollwertumschaltung"
 Die aufgeführten Maschinendaten werden im Hochlauf zurückgesetzt und

2.3 NC-Maschinendaten

Alarm 8040 wird ausgegeben, wenn das entsprechende Bit des Optionsdatums nicht gesetzt ist.

19320	TECHNO_FUNCTION_MASK	N01, N09	-
-	technologische Optionen	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0x7FFFFFFF
			3/3
			I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe technologiebezogener Funktionen

-----: (LSB): Reserved "Messzangenfunktion" (MD21220 \$MC_MULTFEED_ASSIGN_FASTIN) keine Option seit 10/2000

Bit 1: Freigabe "Adaptive Control (Auswertung interner Antriebsgrößen)"

Bit 2: Freigabe "SINUMERIK HMI OA copy licence WinCC flexible CE" (OP)

Bit 3: Freigabe "Pendelfunktionen" (MD43780 \$SA_OSCILL_IS_ACTIVE)

-----: Reserved "Werkzeugverwaltung" (MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK)

Bit 5: Freigabe "Nibbeln/Stanzen" (MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION)

Bit 6: Freigabe "Konturtunnel-Überwachung" (MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL)

-----: Reserved "F-Wort-Interpolation" (FLIN/FCUB/FPO) keine Option seit 10/2000

-----: Reserved "Continuous Dressing" (FTOCON/FTOCOF) keine Option seit 10/2000

Bit 9: Freigabe "Tangentialsteuerung" (TANON/TANGOF)

-----: Reserved "Synchronspindel/Mehrkantdrehen" (COUPON/COUPOF)

Bit 11: Freigabe "Bahngeschwindigkeitsabhängige Analogwertausgabe (\$AC_VACTB/ \$AC_VACTW)"

-----: Reserved "Positionsoffset als Ausgang einer Synchronaktion (2D)" (\$AA_OFF) keine Option seit 10/2000

-----: Reserved "Freie Kontureingabe mit Abspannen gegen die Kontur" (Shopmill)

Bit 14: Freigabe "Messen Stufe 2" (MEASA, MEAWA, 1)

-----: Reserved "Werkzeug messen (Shopmill)" keine Option seit 07/2004

Bit 16: Freigabe "Konturtaaschenzyklus mit autom. Restmaterialbearbeitung (ShopMill)"

Bit 17: Freigabe "Mitzeichnen (Echtzeitsimulation der akt. Bearbeitung) (ShopMill/ ShopTurn)" oder "Simulation Fräsen (HMI-Embedded)"

Bit 18: Freigabe "Erweitertes Stillsetzen und Rückziehen" (MD37500 \$MA_ESR_REACTION)

-----: Reserved "Elektronisches Getriebe (EGDEF)"

-----: Reserved "Teleservice HT6"

Bit 21: Freigabe "Schnellabheben von der Kontur (LIFTFAST)"

Bit 22: frei

Bit 23: Freigabe "Arbeitsplan-Programmierung bei ShopMill/ShopTurn"

Bit 24: Freigabe "antriebsautarker Generatorbetrieb" bei SIMODRIVE (MD37500 \$MA_ESR_REACTION)

-----: Reserved "Werkzeugüberwachung ohne aktive WZV" (MD18080 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK)

-----: Reserved "Mehrfachaufspannung (ShopMill)"

-----: Reserved "NCU-Link mit unterschiedlichen Ipo- und Lagereglertakte (siehe Beschreibung von FAST_IPO_LINK bzw. MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK)

Bit 28: Freigabe "Anzeige Volumenmodell (ShopTurn)"

Bit 29: Freigabe "Online-Überlagerung in Werkzeugrichtung" (\$AA_TOFF[], Handradüberlagerung in Automatik in Werkzeugrichtung)

Bit 30: Freigabe "Bearbeitungspaket Fräsen (Pkg/nur Platzhalter für Sammeloption)"

19321	TECHNO_FUNCTION_MASK_1			N01, N09	-	
-	technologische Optionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x00003040	0x00003040	0x7FFFFFFF	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe technologiebezogener Funktionen.

Bit 0: (LSB): Freigabe "Messzyklen (MEACALC)"

Bit 1: Freigabe "Konturhandrad"

Bit 2: Freigabe "Generische Kopplung 'CP-BASIC'"

Bit 3: Freigabe "Generische Kopplung 'CP-COMFORT'"

Bit 4: Freigabe "Generische Kopplung 'CP-EXPERT'"

Bit 5: Freigabe "Generische Kopplung 'CP-STATIC'"

Bit 6: Freigabe "Ersatzwerkzeuge für WZV"

Bit 7: Freigabe "WZV mit mehreren Magazinen"

Bit 8: Freigabe "Überwachung auf max. WZ-Drehzahl/Beschleunigung"

Bit 9: Freigabe "Advanced Surface"

Bit 10: Freigabe "Bearbeitungspaket Fräsen 3 Achsen (Pkg/nur Platzhalter für Sammeloption)"

Bit 11: Freigabe "Bearbeitungspaket Fräsen 5 Achsen (Pkg/nur Platzhalter für Sammeloption)"

Bit 12: Freigabe "Siemens Cycles Base Technology"

Bit 13: Freigabe "Siemens Cycles Advanced Technology"

Bit 14: Freigabe "Balance cutting"

Bit 15: Freigabe "SINUMERIK Schleifen Advanced"

Bit 16: frei

Bit 17: Freigabe "Top Surface"

Bit 18: Freigabe "Orientierungsoffset statisch/dynamisch"

Bit 19: Freigabe "Schlitzformerkennung"

Bit 20: Freigabe "Intelligent load control"

Bit 21: Freigabe "Top Speed"

Bit 22: Freigabe "Jerk Adaptation"

Bit 23: Freigabe "Intelligent dynamic control"

Bit 24: Freigabe "Winkelkopfadapter"

Bit 31: Reserved ""

19330	IPO_FUNCTION_MASK			N01, N09	-	
-	Interpolation			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	1/1	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe interpolationsbezogener Funktionen

-----: (LSB): Reserved "REPOS per Programm (REPOSx ohne REPOSA)" keine Option seit 10/2000

Bit 1: Freigabe "Spline-Interpolation (xSPLINE)"

Bit 2: Freigabe "Kompressor 5 Achsbearbeitung (COMPON/COMPCAD/COMPCURV) (SolutionLine: incl. xSPLINE; ab NCK75 nur noch xSPLINE weil COMPx GA ist)"

Bit 3: Freigabe "Polynominterpolation (POLY)"

Bit 4: Freigabe "3D-Werkzeugkorrektur (CUT3Dx)"

-----: Reserved "Leitwertkopplung und Kurventab.interpolation (LEADON, CTAB)"

-----: Reserved "Kommandoachsen und -Spindeln"

Bit 7: Freigabe "Evolventeninterpolation"

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 8: Freigabe "Kompressor 3 Achsbearbeitung (COMPON/COMPCAD/COMPCURV)
(SolutionLine: incl. xSPLINE; ab NCK75 nur noch xSPLINE weil COMPx GA ist)"
Bit 31: Reserved ""

19334	SYSTEM_FUNCTION_MASK				N01, N09	-	
-	Systemoptionen				UDWORD	POWER ON	
-							
-	-	0x0	0x0	0x7FFF7FF	3/3		

Beschreibung:

-----: (LSB): Reserved "FlashFileSystem (FFS)" ist keine Option, sondern Standard.
 -----: Reserved "Abarbeiten von Extern (war System 802D)"
 -----: Reserved "Farbdisplay (war System 802D)"
 -----: Reserved "war System 802D"
 -----: Reserved "Zyklen im DRAM"
 -----: Reserved "Modem (war System 802D)"
 Bit 6: Freigabe "Daten zur Maschinenwartung (MachineMaintenance)"
 -----: Reserved "Direkttasten-/Handradanschluss auf MCP mit PROFIBUS DP" (nur PL)
 Bit 8: Freigabe "Zyklenschutz"
 Bit 9: Freigabe "Abarbeiten vom externen Speicher (EES)"
 Bit 10: Freigabe "AST Aufruf aus Teileprogramm"
 Bit 11: Freigabe "CNC-Lock Funktion"
 Bit 12: Freigabe "Zusätzlich 100MB CNC Anwenderspeicher"
 Bit 13: Freigabe "AST addon Paket"
 ...
 Bit 28: Reserved
 Bit 29: Reserved
 Bit 30: Reserved "Sonderfunktion SBM"
 Bit 31: Reserved

19340	PROG_MASK				N01	-	
-	Programmoptionen				UBYTE	POWER ON	
-							
-	-	0	0x0	0x7F	3/3		

Beschreibung:

Optionsdatum zur Freigabe programmbearbeitungsbezogener Funktionen.
 Bit 0 (LSB): Reserviert, war "Programmvorverarbeitung"
 Bit 1: Freigabe "Technologiezyklen" und "Synchronaktionen Stufe2"
 Bit 2: Freigabe "Betriebsartübergreifende Aktionen (ASUP und SYNACT)"
 Bit 3: Freigabe "Konfigurierter Halt"

19410	TRAFO_TYPE_MASK				N01, N02, N09	-	
-	Transformationsoptionen				UDWORD	POWER ON	
-							
-	-	-	0x0	0x7FFFE7F	3/3		

Beschreibung:

Freigabe der Transformationen
 Wird versucht eine Transformation zu aktivieren, deren zugehöriges Optionsbit nicht gesetzt ist, wird ein alarm ausgegeben.
 Es wird ungepufferter Speicher benötigt.
 Setzen eines der Optionsbits erhöht den Speicherbedarf.
 Bedeutung der gesetzten Bits in OD19410 \$ON_TRAFO_TYPE_MASK:
 Bit 0 (LBS): TRAF05 (5-Achs-Trafo) erlaubt

Bit 1 : TRANSMIT/TRACYL (Transmit/Zylindermantelkurven-Transformation) erlaubt
 Bit 2 : reserved
 Bit 3 : TRAANG (Transformation schräge Achse) erlaubt
 Bit 4 : reserved (war OEM-Transformationen) erlaubt
 Bit 5 : reserved (war Verkettete-Transformationen) erlaubt
 Bit 6 : TRAF07 (7-Achs-Trafo) erlaubt
 Bit 7 : TRANSMIT/TRACYL (Transmit/Zylindermantelkurven-Transformation, ohne reale Y-Achse) erlaubt
 Bit 8 : TRAANG (Schräge Achse, feste Winkel) erlaubt
 Stand 10/11/94: Transformation Centerless-Schleifen ist keine Option

19500	SAFE_PLC_LOGIC	N01	-
-	Safety Integrated /SI-Logik	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	FALSE	-	- 3/3 I

Beschreibung: Grundoption zum Betrieb einer F-PLC.

19510	SAFE_FUNCTION_MASK	N01	-
-	Funktionen Safety Integrated	UDWORD	POWER ON
-			
-	0	0x00	0x01 3/3 M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von Funktionen Safety Integrated
 Bit 0 = 0: maximal 3 FSEND- und 3 FRECV-Verbindungen verfügbar
 Bit 0 = 1: mehr als 3 FSEND- und 3 FRECV-Verbindungen verfügbar

19610	TECHNO_EXTENSION_MASK	N01	-
-	technologische Erweiterungen	UDWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0... 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7F...

Beschreibung: Optionsdatum zum freischalten von Technologiefunktionen die als nachladbare Compile Cyclen erstmalig eingebracht wurden.
 \$ON_TECHNO_EXTENTION_MASK[0]
 Bit 0: 0 Laden nur solcher ELF-Files erlaubt, die über ein Bit in ON_TECHNO_EXTENTION_MASK[1] lizenziert sind
 1 Laden aller ELF-Files erlaubt
 Bit 16-32: reserviert für die Benutzung durch OEM-Kunden
 \$ON_TECHNO_EXTENTION_MASK[1-n]
 (von Siemens vermarktete ELF-Files)

19620	TECHNO_CYCLES_MASK	N01	-
-	Technologische Erweiterungen	UDWORD	POWER ON
-			
-	1	0	0x0 0xFFFFFFFF 3/3 I

Beschreibung: Optionsdatum zum Freischalten von Technologiefunktionen, die als nachladbare Zyklen eingebracht wurden.

2.3 NC-Maschinendaten

19630	CNC_SHOPFLOOR_MGMT_SW_MASK	N01	-
-	Shopfloor-Management-Software Erweiterungen	UDWORD	POWER ON
-			
-	1	0	0x0 0xFFFFFFFF 3/3

Beschreibung: Optionsdatum zum Freischalten von CNC-Shopfloor-Management-Software

19700	ELEC_TRANSFER	N01	-
-	Elektronischer Transfer	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	0 - 3/3

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Funktionalität "Elektronischer Transfer"
 Für dies Funktionalität werden die benötigten 'Einzeloptionen' gesetzt,
 + eine zusätzliche Positionierachsen
 + Gantry
 + Synchronaktionen Stufe2
 + Wegschaltsignale/Nocken
 + Polynominterpolation
 + Leitwertkopplung
 + Betriebsartübergreifende Aktionen (ASUP und SYNACT)
 + PROFIBUS
 sowie die normalerweise als Grundfunktion vorhanden Funktion
 - Spindel (Zuweisungen in MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
 - Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
 ausgeschaltet.

19701	ELEC_TRANSFER_CP	N01	-
-	Elektronischer Transfer (CP)	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	0 - 3/3

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Funktionalität "Elektronischer Transfer mit CP"
 Für dies Funktionalität werden die benötigten 'Einzeloptionen' gesetzt,
 + eine zusätzliche Positionierachse
 + Gantry
 + Synchronaktionen Stufe2
 + Wegschaltsignale/Nocken
 + Polynominterpolation
 + Generische Kopplung CP-Komfort
 + Betriebsartübergreifende Aktionen (ASUP und SYNACT)
 + PROFIBUS
 sowie die normalerweise als Grundfunktion vorhanden Funktion
 - Spindel (Zuweisungen in MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
 - Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
 ausgeschaltet.

19709	PLASTIC	N01	-
-	Kunststoffpaket IME	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	0 - 3/3

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Funktionalität "SINUMERIK plastic package"
 Für diese Funktionalität werden die benötigten 'Einzeloptionen' gesetzt,
 + 3 zusätzliche Achsen
 + Fahren auf Festanschlag
 + Gantry
 + Synchronaktionen Stufe2
 + Master-Slave für Antriebe
 + Wegschaltsignale/Nocken
 + Polynominterpolation
 + Transformationspaket Handling
 sowie die normalerweise als Grundfunktion vorhandenen Funktionen
 - Spindel (Zuweisungen in MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
 - Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
 ausgeschaltet.

19710	HANDLING	N01	-
-	Handlingspaket	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	0
-			3/3
			I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Funktionalität "Handling"
 Für diese Funktionalität werden die benötigten 'Einzeloptionen' gesetzt,
 + 3 zusätzliche Achsen
 + 3 zusätzliche Kanäle
 + Synchronaktionen Stufe2
 + Transformationspaket Handling
 + Betriebsartübergreifende Aktionen (ASUP und SYNACT)
 sowie die normalerweise als Grundfunktion vorhanden Funktion
 - Spindel (Zuweisungen in MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
 - Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
 ausgeschaltet.

19730	HMI_FUNCTION_MASK	N01, N09	-
-	Bedienoptionen	UDWORD	POWER ON
-			
-	2	0x00000804, 0x0000EFFF	0x00000804, 0x0000EFFF
			0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF
			3/3
			I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von HMI-Funktionen:
 Bit 0 (LSB): Freigabe "Additional languages" OD19730
 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].0
 -----: Reserved "external HMI" OD19730
 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].1
 Bit 2: Freigabe "Network drive management" OD19730
 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].2
 Bit 3: Freigabe "Multi channel step sequence programming" OD19730 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].3
 Bit 4: Freigabe "manual machine" OD19730
 \$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].4

2.3 NC-Maschinendaten

```

Bit 5:      Freigabe "Add. 256 Mbyte HMI user memory on CF-Card of
NCU"              OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].5
Bit 6:      Freigabe "Simulation milling (2D dynamic, 3D
static)"          OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].6
-----:     Reserved "measuring
cycles"          OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].7
Bit 8:      Freigabe "SINUMERIK HMI copy license
OA"              OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].8
Bit 9:      Reserved "war Ethernet 802Dsl
pro"            OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].9
Bit 10:     Freigabe "ShopTurn/Mill HMI für 840Di sl incl. HMI
Advanced"        OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].10
Bit 11:     Freigabe "Erweiterte
Bedienfunktionen" OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].11
Bit 12:     Freigabe "ShopMill/ShopTurn
StepGuide"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].12
Bit 13:     Freigabe "Kinematik
vermessen"      OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].13
Bit 14:     Freigabe "Mitzeichnen (Echtzeitsimulation der akt. Bearbeitung) MigA; für
ShopMill" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].14
Bit 15:     Freigabe "Mitzeichnen (Echtzeitsimulation der akt. Bearbeitung) MigA; für
ShopTurn" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].15
Bit 16:     Freigabe "3D-Simulation 1
(Fertigteil)"   OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].16
Bit 17:     Freigabe "Werkzeugbedarf
ermitteln"      OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].17
Bit 18:     Freigabe "Manuelle Maschine
Plus"           OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].18
-----:     Reserved "war AP60 Run MyHMI /3GL ist jetzt in 19732
$ON_HMI_MASK"   OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].19
-----:     Reserved AP61 "SINUMERIK HMI sl copy license OA
project"        OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].20
-----:     Reserved AP62 "SINUMERIK HMI sl copy license OA upgrade
Programmieren" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].21
-----:     Reserved AP63 "SINUMERIK HMI sl copy license OA upgrade
Projektieren"  OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].22
Bit 23:     Freigabe "SINUMERIK HMI sl Runtime OA Easy
Screen"         OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].23
Bit 24:     Freigabe "Bedienen ohne SINUMERIK
OP"            OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].24
-----:     Reserved "SINUMERIK *802* Ladder
Editor"         OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].25
Bit 26:     Freigabe "CCG-Compiler
(Nockenschleifen)" OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].26
Bit 27:     Freigabe "CCG-SINUMERIK Operate Runtime OA Solution
Partner"        OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].27
Bit 28:     Freigabe "SINUMERIK HMI sl Runtime
OA .net"        OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].28
Bit 29:     Freigabe "Access MyMachine /OPC
UA"            OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].29

```

```

Bit 30:      Reserved "SINUMERIK Operate /NCU (S00 - reserviert wg.
SW4.6)"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[0].30
ADD ON
Bit 0:      Freigabe "MC Information System RCS
Host"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].0
Bit 1:      Freigabe "MC Information System RCS
@Event"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].1
Bit 2:      Freigabe "MC Information System TPM
Machine"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].2
Bit 3:      Freigabe "MC Information System TDI IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].3
Bit 4:      Freigabe "MC Information System TDI
Overview"   OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].4
Bit 5:      Freigabe "MC Information System TDI
Toolhandling" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].5
Bit 6:      Freigabe "MC Information System TDI
PLANNING"   OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].6
Bit 7:      Freigabe "MC Information System TDI
Machine"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].7
Bit 8:      Freigabe "MC Information System TDI Toolplan
Generation" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].8
Bit 9:      Freigabe "MC Information System DNC
Machine"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].9
Bit 10:     Freigabe "MC Information System DNC IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].10
Bit 11:     Freigabe "MC Information System MDA
Machine"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].11
Bit 12:     Freigabe "MC Information System MDA IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].12
Bit 13:     Freigabe "MC Information System PMT IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].13
Bit 14:     Freigabe "MC Information System PDA IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].14
Bit 15:     Freigabe "MC Information System TPM IFC (Interface
Client)"    OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].15
Bit 16:     Freigabe "TRANSLINE 2000 HMI PRO
sl"        OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].16
Bit 17:     Freigabe "MC Information System ADDM
Agent"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].17
Bit 18:     Freigabe "MC Information System RPC
SINUMERIK"  OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].18
Bit 19:     Freigabe "MC Information System TDI
Statistic"   OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].19
Bit 20:     Freigabe "MC Information System TDI Ident
Connection" OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].20
Bit 21:     Freigabe "Electronic Key System
(EKS)"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].21
Bit 22:     Freigabe "SIMATIC ProDiag S7-1500 für
WinCC"      OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].22
Bit 23:     Freigabe "integrierter Spindelmonitor (S-
Monitor)"   OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].23
Bit 24:     Freigabe "DXF-
Reader"      OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].24

```

2.3 NC-Maschinendaten

```

Bit 25:      frei (war "SINUMERIK 828 Ladder
Editor")
OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].25
Bit 26:      Freigabe "SINUMERIK extended
touch"
OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].26
Bit 27:      Freigabe "Run MyRobot /
Handling"
OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].27
Bit 28:      Freigabe "xxx reserviert J
2018-04-17"
OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].28
Bit 29:      Freigabe "Feature-based
Machining"
OD19730
$ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].29
Bit 30:      Freigabe "xxx reserviert cn3sce00 Interpolations Drehen AP57
"
OD19730 $ON_HMI_FUNCTION_MASK[1].30
    
```

19732	HMI_MASK			N01	-	
-	Bedienoptionen			UBYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7F	ReadOnly	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von HMI-Funktionen:

```

Bit 0 (LSB): SINUMERIK Operate /NCU.
Bit 1:      SINUMERIK Operate /PCU
Bit 2:      SINUMERIK Operate /PC
Bit 3:      SINUMERIK PCU-Basesoftware /IPC
Bit 4:      SINUMERIK Operate /universal client
Bit 5:      Run MyHMI /3GL
Bit 6:      SINUMERIK Operate Display Manager
    
```

19734	HMI_OPT_MASK			N01	-	
-	Bedienoptionen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	1	0	0x0	0x7FFFFFFF	ReadOnly	I

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von HMI-Funktionen:

```

Bit 0 (LSB): Reserved
Bit 1:      Reserved
Bit 2:      Reserved
Bit 3:      Reserved
Bit 4:      Reserved
Bit 5:      Reserved
Bit 6:      Reserved
Bit 7:      Reserved
    
```

19742	DRIVE_CNT			N01, N06	-	
-	Antriebs Zähllicenzen [1] Rastmomentkompensation für 1 Achse/Spindel			UBYTE	POWER ON	
-						
-	18	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	3/3	U

Beschreibung: Optionsdatum

19750	DRIVE_EXTENSION_MASK			N01	-	
-	Antriebs OA Lizenzen Bits			UDWORD	POWER ON	
-						
-	3	0x0, 0x0, 0x0	0x0	0xFFFFFFFF	3/3	I

Beschreibung: Optionsdatum

19830	COLLISION_MASK			N01	-	
-	Funktionsumfang der Kollisionsvermeidung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0xF	3/3	I

Beschreibung: Funktionsumfang der Kollisionsvermeidung

Bit 0 (LSB): Kollisionsvermeidung
 Die NCK-Interne Kollisionsvermeidung steht zur Verfügung und wird durch HMI Operate unterstützt

Bit 1: Kollisionsvermeidung ECO
 Die NCK-Interne Kollisionsvermeidung ECO steht zur Verfügung und wird durch HMI Operate unterstützt

Bit 2: Kollisionsvermeidung ADVANCED
 Die externe und NCK-Interne Kollisionsvermeidung stehen zur Verfügung, es erfolgt keine Unterstützung in HMI Operate
 Die Unterstützung durch HMI Operate wird durch Setzen von Bit 0 und/oder Bit 1 aktiviert

Bit 3: Kollisionsvermeidung mehrkanalig

2.3.2 Kanalspezifische Maschinendaten

20000	CHAN_NAME			C01, C10	B3, K1	
-	Kanalname			STRING	POWER ON	
-						
-	-	CHAN1, CHAN2, CHAN3, CHAN4, CHAN5, CHAN6, CHAN7, CHAN8...	-	-	7/2	M

Beschreibung: In diesem MD kann der Kanalname vorgegeben werden. Der Kanalname wird nur für die Anzeige in der HMI verwendet.

20010	IS_ADD_CHAN			C01, C10	-	
-	Zusatzkanal			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses MD definiert die Funktionalität eines Zusatzkanals.

FALSE: NC-Funktionen entsprechend der Option \$ON_NUM_HANNELS
 TRUE : NC-Funktionen entsprechend der Option \$ON_NUM_ADD_CHANNELS

MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
(Kanalachsname im Kanal [Kanalachsnr.])

20070	AXCONF_MACHAX_USED	C01, C10	TE3, B3, K5, M1, K1, K2, P3 pl, P3 sl, S1
-	Maschinenachsnummer gültig im Kanal	BYTE	POWER ON
-			
-	20	1, 2, 3, 0, 0	0
		31	7/2
			M

Beschreibung:

In diesem MD wird eingegeben, welcher Maschinenachse die Kanalachse/Zusatzachse zugeordnet wird. Die Zuordnung ist für alle Kanalachsen kanalspezifisch zu treffen. Eine Maschinenachse, die keinem Kanal zugeordnet wurde, ist nicht aktiv, d. h. die Achsregelung wird nicht bearbeitet, die Achse wird am Bildschirm nicht angezeigt und sie kann in keinem Kanal programmiert werden.

Ab SW-Stand 5 ist es zulässig, aus Gründen einheitlicher Konfigurierungen einer Kanalachse keine Maschinenachse zuzuordnen. Für diesen Fall wird das MD für die Maschinenachse auf 0 gesetzt. Dabei muss MD11640 \$MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP auf 1 gesetzt sein. (Kanalachslücken erlaubt).

Ab SW-Stand 5 verweist das MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED nicht unmittelbar auf die mit MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB angelegten Maschinenachsen, sondern auf das logische Maschinenachsabbild das mit MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB definiert wird.

Das MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB verweist:

- direkt auf eine lokale Maschinenachse auf der NCU,
- auf eine Maschinenachse einer anderen NCU im NCU-Verbund oder
- indirekt auf einen Achscontainer mit lokalen oder fernen Maschinenachsen.

Wenn mit MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB die Default-Werte AX1, AX2, ..., AX31 eingetragen sind, verhält sich der NCK wie bis SW 4, das heißt Maschinendatum MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED zeigt auf die entsprechende lokale Maschinenachse.

Sonderfälle:

- Jede Geometrieachse muss, damit sie programmiert werden kann, einer Kanalachse und einer Maschinenachse zugeordnet werden.
- Wird eine Maschinenachse über MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED mehreren Kanälen zugeordnet, so ist für diese Achse im MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN die Nummer des Kanals festzulegen, von dem aus die Programmierung der Achse erfolgen soll.
- Die Liste der Einträge darf bis SW-Stand 4 keine Lücken enthalten (ab SW 5 siehe oben), die verwendeten Maschinenachsen müssen dagegen nicht lückenlos belegt werden.

z. B.:

erlaubt:

AXCONF_MACHAX_USED [0] = 3; 3. MA ist 1. Achse im Kanal
 AXCONF_MACHAX_USED [1] = 1; 1. MA ist 2. Achse im Kanal
 AXCONF_MACHAX_USED [2] = 5; 5. MA ist 3. Achse im Kanal
 AXCONF_MACHAX_USED [3] = 0

Fehler für SW 4, zulässig für SW 5:

AXCONF_MACHAX_USED [0] = 1; 1. MA ist 1. Achse im Kanal
 AXCONF_MACHAX_USED [1] = 2; 2. MA ist 2. Achse im Kanal
 AXCONF_MACHAX_USED [2] = 0; Lücke in der Liste ...
 AXCONF_MACHAX_USED [3] = 3;... der Kanalachsen

Für die im Kanal aktivierten Achsen müssen in den entsprechenden Listenplätzen von AXCONF_CHANAX_NAME_TAB Achsbezeichner vorgegeben werden.

Korrespondiert mit:

MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN

2.3 NC-Maschinendaten

MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
 MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
 MD11640 \$MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP
 weiterführende Literatur:
 Funktionsbeschreibung B3.

20080	AXCONF_CHANAX_NAME_TAB			C01, C11, C10	F2, V2, M1, K2, V1	
-	Kanalachsname im Kanal			STRING	POWER ON	
-						
-	20	X, Y, Z, A, B, C, U, V, X11, Y11, X, Y, Z, A, B, ...	-	-	7/2	M

Beschreibung:

In diesem MD wird der Name der Kanalachse/Zusatzachse eingegeben. Im Normalfall sind die ersten drei Kanalachsen von den drei zugeordneten Geometrieachsen belegt (siehe auch MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB)

Die verbleibenden Kanalachsen werden auch als Zusatzachsen bezeichnet. Die Anzeige der Kanalachse/Zusatzachse am Bildschirm im WKS (Werkstückkoordinatensystem) erfolgt immer mit den in diesem MD eingegebenen Namen.

Sonderfälle:

- Der eingegebene Kanalachsname/Zusatzachsname darf nicht mit der Benennung und Zuordnung der Maschinen- und Geometrieachsenamen oder anderen Bezeichnern kollidieren.

Namen für Eulerwinkel (MD10620 \$MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB),

Namen für Richtungsvektoren (MD10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB),

Namen für Zwischenkreispunktkoordinaten bei CIP (MD10660

\$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB)

und den Namen für Interpolationsparameter (MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB) überschneiden.

- Der eingegebene Kanalachsname darf folgende reservierte Adressbuchstaben nicht annehmen:

- | | |
|------------------------------------|---------------------------|
| - D Werkzeugkorrektur (D-Funktion) | - E reserviert |
| - F Vorschub (F-Funktion) | - G Wegbedingung |
| - H Hilfsfunktion (H-Funktion) | - L Unterprogrammaufruf |
| - M Zusatzfunktion (M-Funktion) | - N Nebensatz |
| - P Unterprogrammdurchlaufzahl | - R Rechenparameter |
| - S Spindeldrehzahl (S-Funktion) | - T Werkzeug (T-Funktion) |

- Ebenfalls unzulässig sind Schlüsselworte (z.B. DEF, SPOS etc.) und vordefinierte Bezeichner (z.B. ASPLINE, SOFT).

- Die Verwendung eines Achsbezeichners, bestehend aus einem gültigen Adressbuchstaben (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), gefolgt von einer optionalen numerischen Erweiterung (1-99), bietet gegenüber der Vergabe eines allgemeinen Bezeichners leichte Vorteile in der Satzwechselzeit.

- Für Kanalachsen, die Geometrieachsen zugeordnet sind (im Normalfall die ersten drei Kanalachsen), muss in diesem MD kein eigener Name eingegeben werden.

Nicht erlaubte Achsbezeichner werden mit Hochlauf-Alarm abgelehnt.

20082	AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME			C01, C11, C10	-	
-	Default Achsname für Achsvariablen im Kanal			STRING	POWER ON	
-						
-	-	-	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Variablen oder Parameter vom Typ Axis, die nicht initialisiert wurden, werden mit einem Default-Achsbezeichner initialisiert. Der Bezeichner ist über das MD20082 \$MC_AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME projektierbar. Wird dieses Maschinendatum mit einem Leerstring festgelegt, so wird wie bisher die 1. GEO-Achse verwendet.

MD20082 \$MC_AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME kann mit allen vorhandenen gültigen Achsbezeichnern vorbelegt werden. Der Wert dieses Maschinendatums sollte normalerweise immer einem Wert von MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB, MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB oder MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB entsprechen.

Wird ein ungültiger Achsname als Wert angegeben, oder z.B. dieser Name in MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB geändert, aber nicht in MD20082 \$MC_AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME, so wird dies mit Alarm 4041 Kanal %1 Satz %2 Achsbezeichner %3 ist ungültig" angezeigt.

Für MD20082 \$MC_AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME sind nur gültige Achsbezeichner, Leerstring, und "NO_AXIS" erlaubt. "NO_AXIS" dient zur Erkennung einer nichtinitialisierten Achsvariable, Leerstring bedeutet das bisherige Verhalten, dass jede Variable mit der 1. GEO-Achse initialisiert wird.

20090	SPIND_DEF_MASTER_SPIND	C01, C03	H2, K1, K2, P3 pl, P3 sl, S1, W1			
-	Löschstellung der Masterspindel im Kanal	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	20	7/2	M

Beschreibung: Definition der Defaulteinstellung für Masterspindel (im Kanal).
 Eingetragen wird die Nummer der Spindel.
 An die Masterspindel sind eine Reihe von Funktionen gebunden, die bei einer anderen Spindel nicht möglich sind.
 Hinweis:
 Mit dem Sprachbefehl SETMS(n) kann die Spindelnummer n zur Masterspindel erklärt werden.
 Mit SETMS wird die in diesem MD definierte Spindel wieder zur Masterspindel erklärt.
 Bei Programmende, Programmabbruch wird ebenfalls die in diesem MD definierte Spindel zur Masterspindel erklärt.

20092	SPIND_ASSIGN_TAB_ENABLE	C01, C03, C10	S1			
-	Freigabe/Sperren des Spindelumsetzers.	BYTE	RESET			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/7	U

Beschreibung: Wert 0:
 Die Funktion des Spindelumsetzers ist ausgeschaltet. Der Inhalt von SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB[...] wird nicht ausgewertet.
 Wert 1:
 Der Spindelumsetzer ist aktiviert. Es findet eine Umsetzung von logischer auf physikalische Spindel statt. Näheres dazu unter SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB.
 Hinweis:
 Nach "SRAM-Löschen" (Inbetriebnahmeschalter auf Stellung "1") ist der Spindelumsetzer deaktiviert.
 Korrespondiert mit:
 SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB

20094	SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR	C01, C03, C10	H2, K1, S1			
-	M-Funktion für das Umschalten in den gesteuerten Achsbetrieb.	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	70, 70, 70, 70, 70, 70, 70, 70, 70, 70...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die M-Hilfsfunktionsnummer definiert, mit der die Spindel in den Achsbetrieb umgeschaltet wird.
 Die im Maschinendatum definierte M-Nummer ersetzt M70 im Siemens-Mode.
 Hinweis:

2.3 NC-Maschinendaten

An der VDI-Nahtstelle wird als Kennung für die Umschaltung in den Achsbetrieb immer M70 mit der entsprechenden Adresserweiterung ausgegeben.

Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE

Korrespondiert mit:

- MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
- MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
- MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
- MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
- MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
- MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
- MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
- MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
- MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
- MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
- MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

20095	EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR	C01, C11, C03, C10	H2, K1
-	M-Funkt. für Umschalten in gesteuerten Achsbetrieb.(Ext. mode)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	29, 29, 29, 29, 29, 29, 29, 29...	-
			7/2
			M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird die M-Funktionsnummer definiert, mit der in den gesteuerten Spindelbetrieb/Achsbetrieb umgeschaltet werden soll.
 Die im Maschinendatum definierte M-Nummer ersetzt M29 bei externem Sprachmode.
 Als M-Nummer sind vordefinierte M-Nummern wie M00,M1,M2,M3, etc. nicht erlaubt.
 Einschränkungen: siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE

Korrespondiert mit:

- MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
- MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
- MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
- MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
- MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
- MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
- MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
- MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
- MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
- MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
- MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

20096	T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO	C01, C04, C09	H2, W1
-	Bedeutung der Adresserweiterung bei T, M Werkzeugwechsel	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0
			7/2
			M

Beschreibung:

Das MD ist nur bei inaktiven Funktionen 'Werkzeugverwaltung'/'flache D-Nummern' von Bedeutung.
 FALSE

Die Adresserweiterung der NC-Adressen T- und M-'WZ-Wechselbefehlnummer' werden von NCK inhaltlich nicht ausgewertet. PLC entscheidet über die Bedeutung der programmierten Erweiterung.

TRUE

Die Adresserweiterung der NC-Adressen T- und M-'WZ-Wechselbefehlnummer' - 'WZ-Wechselbefehlnummer'=TOOL_CHANGE_M_CODE mit 6 als vorbelegtem Wert - werden als Spindelnummer interpretiert.

NCK behandelt die Erweiterung analog den aktiven Funktionen 'Werkzeugverwaltung', bzw. 'flache D-Nummernverwaltung'.

D.h. die programmierte D-Nummer bezieht sich immer auf die T-Nummer der programmierten Hauptspindelnummer.

Siehe auch:

MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND,

MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE,

MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

20098	DISPLAY_AXIS			EXP, C01	-	
-	Achse auf HMI anzeigen			UDWORD	SOFORT	
-						
-	20	0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF,, 0x7...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Kennung, ob die Achse vom HMI als Maschinen-, Geometrie-, bzw. Hilfsachse angezeigt werden soll.

Diese Datum wird nur vom HMI ausgewertet.

Bit 0 bis 15: MKS

Bit 0= 1 MKS - Maschinenachse in den Istwertfenstern anzeigen

0 MKS - Maschinenachse in den Istwertfenstern ausblenden

Bit 1= 1 MKS - Maschinenachse im Fenster Referenzpunkt anzeigen

0 MKS - Maschinenachse im Fenster Referenzpunkt ausblenden

Bit 2= 1 MKS - Maschinenachse in den Fenstern Preset/Ankratzen/Parameter-Nullpunktverschiebung anzeigen

0 MKS - Maschinenachse in den Fenstern Preset/Ankratzen/Parameter-Nullpunktverschiebung ausblenden

Bit 3= 1 MKS - Maschinenachse im Fenster Handradauswahl anzeigen

0 MKS - Maschinenachse im Fenster Handradauswahl ausblenden

(Bit 4) nicht belegt

Bit 5= 1 Spindel im T,F,S-Fenster und T,S,M-Fenster anzeigen

0 Spindel im T,F,S-Fenster und T,S,M-Fenster ausblenden

Bit 6= 1 MKS - Achsanwahl als JOG-Achse in den Istwertfenstern anzeigen

0 MKS - Achsanwahl als JOG-Achse in den Istwertfenstern ausblenden

Bit 16 bis 31: WKS

Bit 16= 1 WKS - Geometrieachse in den Istwertfenstern anzeigen

0 WKS - Geometrieachse in den Istwertfenstern ausblenden

(Bit 17) nicht belegt

Bit 18= 1 WKS - Geometrieachse im Fenster Parameter-Nullpunktverschiebung anzeigen

0 WKS - Geometrieachse im Fenster Parameter-Nullpunktverschiebung ausblenden

Bit 19= 1 WKS - Geometrieachse im Fenster Handradauswahl anzeigen

0 WKS - Geometrieachse im Fenster Handradauswahl ausblenden

Bit 20= 1 WKS - Positionierachse in den Fenstern Position/Gerade anzeigen

2.3 NC-Maschinendaten

0 WKS - Positionierachse in den Fenstern Position/Gerade ausblenden
 (Bit 21) nicht belegt
 Bit 22= 1 WKS - Achsanwahl als JOG-Achse in den Istwertfenstern anzeigen
 0 WKS - Achsanwahl als JOG-Achse in den Istwertfenstern ausblenden

20100	DIAMETER_AX_DEF	C01, C10	H1, M5, P1, V1, W1
-	Geometrieachse mit Planachsfunktion	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	-
-	-	-	7/2 M

Beschreibung:

Mit dem MD wird eine Geometrieachse als Planachse definiert. Je Kanal kann hier nur eine Planachse definiert werden.

Weitere Planachsen für achsspezifische Durchmesserprogrammierung können über MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, Bit 2 aktiviert werden.

Anzugeben ist der Achsbezeichner einer aktiven Geometrieachse, die durch die kanalspezifischen MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[n] oder MD24120 \$MC_TRAFO_AX_GEOAX_ASSIGN_TAB_1[n] (ab SW 4) und MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n] definiert wurde.

Die Eingabe von Leerzeichen oder die Angabe eines Achsbezeichners für eine Achse, die nicht als Geometrieachse definiert ist, führt:

- im Hochlauf zu dem Alarm 4032 "Kanal %1 falscher Bezeichner für Planachse in %2", falls die Funktion "Durchmesserprogrammierung (DIAMON)" oder konstante Schnittgeschwindigkeit G96/G961/G962 Einschaltstellung ist.
- bei Aktivierung der Funktion "Durchmesserprogrammierung (DIAMON)" zu dem Alarm 16510 "Kanal %1 Satz %2 keine Planachse für Durchmesserprogrammierung vorhanden", falls keine Achse mittels DIAMCHANA[AX] für kanalspezifische Durchmesserprogrammierung zugelassen wurde.
- bei Programmierung von G96/G961/G962 zu dem Alarm 10870 "Kanal %1 Satz %2 Keine Planachse als Bezugsachse für G96/G961/G962 definiert", falls über die Anweisung SCC[ax] keine Geometrieachse als Bezugsachse für G96/G961/G962 festgelegt wurde.

Korrespondiert mit:

MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[n]
 MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n]
 MD24120 \$MC_TRAFO_AX_GEOAX_ASSIGN_TAB_1[n]
 MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK

20105	PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK	N01	K1, Z1
-	Prog-Events trotz nicht referenzierter Achsen starten.	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x3F 7/2 M

Beschreibung:

Ereignisgesteuerte Programmaufrufe (Prog-Events) können bezüglich ihres Verhaltens bei nicht referenzierter Achsen eingestellt werden.

Bit 0 = 1 :

Prog-Event nach Teileprogramm-Start ignoriert nicht referenzierte Achsen

Bit 1 = 1 :

Prog-Event nach Teileprogramm-Ende ignoriert nicht referenzierte Achsen

Bit 2 = 1 :

Prog-Event nach Bedientafel-Reset ignoriert nicht referenzierte Achsen

Bit 3 = 1 :

Prog-Event nach Hochlauf ignoriert nicht referenzierte Achsen

Bit 4 = 1 :

Prog-Event nach 1.Start nach Suchlauf ignoriert nicht referenzierte Achsen

Bit 5 = 1 :
 reserviert
 Korrespondiert mit:
 MD20106 \$MC_PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
 MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
 MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
 MD20193 \$MC_PROG_EVENT_IGN_STOP
 Die Maschinendaten MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK und MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP ersetzen Bit 1 aus MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK.
 Ist MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK gleich 0, so wird die Einstellung in MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK ignoriert und nicht referenzierte Achsen werden immer ignoriert.

20106	PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK			N01	K1, Z1	
-	Prog-Events ignorieren den Einzelsatz			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M

Beschreibung: Ereignisgesteuerte Programmaufrufe (Prog-Events) können bezüglich ihres Verhaltens bei Einzelsatz eingestellt werden.
 Bit 0 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Start macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Bit 1 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Ende macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Bit 2 = 1 :
 Prog-Event nach Bedientafel-Reset macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Bit 3 = 1 :
 Prog-Event nach Hochlauf macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Bit 4 = 1 :
 Prog-Event nach 1.Start nach Suchlauf macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Bit 5 = 1 :
 Safety-Prog-Event im Hochlauf macht Satzwechsel ohne weiteren Start
 Korrespondiert mit:
 MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
 MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
 MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
 MD20193 \$MC_PROG_EVENT_IGN_STOP

20107	PROG_EVENT_IGN_INHIBIT			N01	K1, Z1	
-	Prog-Events ignorieren die Einlesesperre			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M

Beschreibung: Ereignisgesteuerte Programmaufrufe (Prog-Events) können bezüglich ihres Verhaltens bei Einlesesperre eingestellt werden.
 Bit 0 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Start macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Bit 1 = 1 :

2.3 NC-Maschinendaten

Prog-Event nach Teileprogramm-Ende macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Bit 2 = 1 :
 Prog-Event nach Bedientafel-Reset macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Bit 3 = 1 :
 Prog-Event nach Hochlauf macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Bit 4 = 1 :
 Prog-Event nach 1.Start nach Suchlauf macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Bit 5 = 1 :
 Safety-Prog-Event im Hochlauf macht Satzwechsel trotz Einlesesperre
 Korrespondiert mit:
 MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
 MD20106 \$MC_PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
 MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
 MD20193 \$MC_PROG_EVENT_IGN_STOP

20108	PROG_EVENT_MASK			N01	TE3, K1	
-	Ereignisgesteuerte Programmaufrufe			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M

Beschreibung: Parametrierung der Ereignisse, bei denen das mit MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME eingestellte Anwenderprogramm (Voreinstellung: _N_PROG_EVENT_SPF) implizit aufgerufen wird:
 Parametrierung der Ereignisse, bei denen das Safety-Programm _N_SAFE_SPF implizit aufgerufen wird.
 Bit 0 = 1 : Teileprogramm-Start
 Bit 1 = 1 : Teileprogramm-Ende
 Bit 2 = 1 : Bedientafel-Reset
 Bit 3 = 1 : Hochlauf
 Bit 4 = 1 : reserviert
 Bit 5 = 1 : Safety-Programm im Hochlauf
 Das Anwenderprogramm wird mit folgendem Suchpfad aufgerufen:
 1. /_N_CUS_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF
 2. /_N_CMA_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF
 3. /_N_CST_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF
 Das Safety-Programm muss an der folgenden Stelle vorhanden sein:
 1. /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF
 Daneben wird auch über MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1 nach den Aktionssätzen das mit MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME eingestellte Anwenderprogramm automatisch gestartet, unabhängig von den Einstellungen in diesem Maschinendatum.
 Korrespondiert mit:
 MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
 MD20106 \$MC_PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
 MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
 MD20193 \$MC_PROG_EVENT_IGN_STOP
 Hinweis:

Das Siemens-Zyklenpaket enthält den Zyklus /_N_CST_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF, der standardmäßig für die Bearbeitung der ereignisgesteuerten Programmaufrufe verwendet werden soll. Er enthält Unterprogrammaufrufe für die jeweilige Hersteller- und Endanwender-Applikation (Details siehe Dokumentation "Standardzyklus PROG-EVENT.SPF").

20109	PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES			N01	K1	
-	Eigenschaften der Prog-Events			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M

Beschreibung: Parametrierung weiterer Eigenschaften der ereignisgesteuerten Programmaufrufe (kurz Prog-Event), d.h. das MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK wird weiter parametrieret.
 Bit 0 = 1 :
 Ein ASUP aus dem Kanalzustand RESET gestartet zieht kein Progevent nach sich.

20110	RESET_MODE_MASK			C11, C03	F2, K6, M3, TE4, W5, B3, K5, M1, G2, K1, K2, P1, S1, W1, 2.4, 2.7	
-	Festlegung der Steuerungs-Grundstellung nach Reset/TP-Ende			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0	0x17FFFF	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der Grundstellung der Steuerung nach Hochlauf und Reset/Teileprogrammende bezüglich G-Codes (insbesondere aktuelle Ebene und einstellbarer Nullpunktverschiebung), Werkzeuglängenkorrektur und Transformation durch Setzen folgender Bits :

- Bit 0: Resetmode
- Bit 1: Hifu-Ausgabe bei Werkzeuganwahl unterdrücken
- Bit 2: Wahl des Resetverhaltens nach Power On; z. B. der Werkzeugkorrektur
- Bit 3: Wahl des Resetverhaltens nach Ende des Testbetriebs bzgl. aktiver WZ-Korrekturen.
- Bit 4: Reserviert
- Bit 5: Reserviert
- Bit 6: Resetverhalten "aktive Werkzeuglängenkorrektur"
- Bit 7: Resetverhalten "aktive kinematische Transformation"
- Bit 8: Resetverhalten "Mitschleppachsen"
- Bit 9: Resetverhalten "Tangentiale Nachführung"
- Bit 10: Resetverhalten "Synchronspindel"
- Bit 11: Resetverhalten "Umdrehungsvorschub"
- Bit 12: Resetverhalten "Geoachstausch"
- Bit 13: Resetverhalten "Leitwertkopplung"
- Bit 14: Resetverhalten "Basisframe"
- Bit 15: Resetverhalten "Elektronisches Getriebe"
- Bit 16: Resetverhalten "Masterspindel"
- Bit 17: Resetverhalten "Master-Werkzeughalter"
- Bit 18: Resetverhalten "Bezugsachse für G96/G961/G962"
- Bit 19: Reserviert "veränderbare SW-Endschalter unwirksam"
- Bit 20: Resetverhalten "\$P_USEKT"

Die Bits 4 bis 11, 16 und 17 werden nur bei Bit 0 = 1 ausgewertet.
 Bedeutung der einzelnen Bits:

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 0 (LSB) = 0: entspricht dem Verhalten von SW-Stand 1, wird nur für Testbetrieb empfohlen

Grundstellung nach Hochlauf:

- G-Codes laut MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur nicht aktiv
- Transformation nicht aktiv
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentiale Nachführung aktiv
- kein axialer Umdrehungsvorschub aktiv
- Bahn-Umdrehungsvorschub mit Masterspindel (Voreinstellung)

Grundstellung nach Reset bzw. Teileprogrammende:

Die aktuellen Einstellungen werden beibehalten.

Mit dem nächsten Teileprogrammstart wird folgende Grundstellung wirksam:

- G-Codes laut MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur nicht aktiv
- Transformation nicht aktiv
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentiale Nachführung aktiv
- keine Leitwertkopplung aktiv
- kein axialer Umdrehungsvorschub aktiv
- Bahn-Umdrehungsvorschub mit Masterspindel (Voreinstellung)

Bit 0 (LSB) = 1: Standardwert für Powerline- und Solutionline-Systeme

Grundstellung nach Hochlauf:

- G-Codes laut MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur aktiv laut MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE und MD20132 \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE
- Transformation aktiv laut MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE
- Geochswechsel laut MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentiale Nachführung aktiv

Grundstellung nach Reset bzw. Teileprogrammende:

In Abhängigkeit von MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE werden die für die G-Gruppen aktuellen Einstellungen beibehalten oder die in MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES hinterlegten Grundstellungen eingestellt.

Grundstellung nach Reset bzw. Teileprogrammende:

In Abhängigkeit von MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit 6 bis 7 werden für

- Werkzeuglängenkorrektur
- Transformation

entweder die aktuellen Einstellungen beibehalten oder die in MD's hinterlegten Grundstellungen eingestellt.

In Abhängigkeit von Bit 8 und 9 werden die aktuellen Einstellungen von Mitschleppachsen oder tangential nachgeführten Achsen entweder ausgeschaltet oder beibehalten.

Projektierte Synchronspindelkopplung:

In Abhängigkeit von MD21330 \$MC_COUPLE_RESET_MODE_1 wird die Kopplung abgewählt.

Nichtprojektierte Synchronspindelkopplung:

In Abhängigkeit von Bit 10 wird die Kopplung entweder ausgeschaltet oder beibehalten.

In Abhängigkeit von Bit 14 wird das Basisframe entweder beibehalten oder abgewählt.

Bit 1 = 0:

Hifu-Ausgabe (D,T,M) an PLC bei Werkzeuganwahl entsprechend der Maschinendaten

MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE

MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE

MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE

MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE

Bei aktiver Magazinverwaltung werden T, M generell nicht als Hilfsfunktionen ausgegeben.

Die Funktion nutzt eine eigene Kommunikation, um u. a. auch T, M an PLC auszugeben.

Bit 1 = 1:

Hifu-Ausgabe an PLC bei Werkzeuganwahl unterdrücken.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung werden T, M generell nicht als Hilfsfunktionen ausgegeben.

Bit 2 = 0:

Bei nicht aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung:

- Keine Werkzeugkorrektur nach Power On aktiv. Aktives und programmiertes T richten sich nach den weiteren Einstellungen des Maschinendatums (Bits 0, 6).

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung:

- Keine Bedeutung.

Bit 2 = 1:

Bei nicht aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung:

- Falls die Bits 0 und 6 beide den Wert = 1 haben (0x41), dann ist die Werkzeugkorrektur des zuletzt in NCK aktiven Werkzeugs nach dem ersten Reset nach Power On aktiv.

(Der Wert des programmierten WZs richtet sich nach dem Wert des Maschinendatums MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE.)

Achtung: NCK kennt dabei nicht die Verhältnisse an der Maschine.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung:

- Keine Bedeutung.

Bit 3 = 0:

Mit und ohne aktive WZV:

- Ende des Testbetriebs: "Behalte aktuelle Einstellung für die aktive Werkzeuglängenkorrektur bei" (Bits 0 und 6 gesetzt) bezieht sich auf das Programm, das vor Einschalten des Testbetriebs aktiv war.

Bit 3 = 1:

Nur ohne aktive WZV von Bedeutung:

- Ende des Testbetriebs: "Behalte aktuelle Einstellung für die aktive Werkzeuglängenkorrektur bei" (Bits 0 und 6 gesetzt) bezieht sich auf das Programm, das bei Ende des Testbetriebs aktiv war. (Bei aktiver WZV ist i. A. das auf der Spindel befindliche WZ das aktive WZ. Ausnahme nur für MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT = -2.)

Bit 4 = 0: Reserviert

Bit 4 = 1: Reserviert

Bit 5 = 0: Reserviert

Bit 5 = 1: Reserviert

Bit 6 = 0:

Grundstellung für aktive Werkzeuglängenkorrektur nach Reset/Teileprogrammende laut MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20123 \$MC_USEKT_RESET_VALUE und MD20132 \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE.

Ist MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1, so wird zusätzlich das durch MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE angegebene Werkzeug vorgewählt.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird nicht das Datum MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE verwendet, sondern MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME.

Bit 6 = 1:

2.3 NC-Maschinendaten

Die aktuelle Einstellung für die aktive Werkzeuglängenkorrektur bleibt über Reset/Teileprogrammende erhalten.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird das Werkzeug angewählt, das sich gerade auf der Masterspindel (allgemein = Master-Werkzeughalter) befindet.

Ist das auf der Masterspindel befindliche Werkzeug gesperrt, so wird der "gesperrt"-Zustand ignoriert.

Zu beachten gilt, dass nach Programmende, Programmabbruch entweder der zuletzt im Programm programmierte Wert für Masterspindel bzw. Master-Werkzeughalter, oder der durch MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND bzw. MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER festgelegte Wert die Masterspindel bzw. den Master-Werkzeughalter bestimmt.

(Auswahl erfolgt durch Bit16 bzw. Bit17.)

Für MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT = -2 gilt speziell:

Ist ein Werkzeug auf die Spindel gewechselt worden, aber noch keine neue Korrektur D programmiert worden, so ist in NCK das Vorgänger-Werkzeug noch aktiv.

Wenn in diesem Zustand unterbrochen wird - z. B. mit der Reset-Taste - so wird die Korrektur mit der kleinsten D-Nummer des Masterspindel-WZs bestimmt.

Bit 7 = 0:

Grundstellung für aktive Transformation nach Reset/Teileprogrammende laut MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE.

Bit 7 = 1:

Die aktuelle Einstellung für die aktive Transformation bleibt über Reset/Teileprogrammende erhalten.

Bit 8 = 0:

Mitschleppverbände werden bei Reset/Teileprogrammende aufgelöst.

Bit 8 = 1:

Mitschleppverbände bleiben über Reset/Teileprogrammende hinweg aktiv.

Bit 9 = 0:

Tangentiale Nachführung wird bei Reset/Teileprogrammende ausgeschaltet.

Bit 9 = 1:

Tangentiale Nachführung bleibt über Reset/Teileprogrammende hinweg aktiv.

Bit 10 = 0:

Nichtprojektierte Synchronspindelkopplung wird bei Reset/Teileprogrammende ausgeschaltet.

Bit 10 = 1:

Nichtprojektierte Synchronspindelkopplung bleibt über Reset/Teileprogrammende.

Bit 11 = 0:

Bei Reset/Teileprogrammende wird für alle nichtaktiven Achsen/Spindeln das Settingdatum SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE auf 0 zurückgesetzt, d. h. nicht mehr mit Umdrehungsvorschub verfahren und die Einstellung für Bahn- und Synchronachsen wird auf die Masterspindel (Voreinstellung) zurückgesetzt.

Bit 11 = 1:

Die aktuelle Einstellung für Umdrehungsvorschub bleibt über Reset/Teileprogrammende hinaus erhalten. Bei Teileprogrammstart wird für alle nichtaktiven Achsen/Spindeln das Settingdatum SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE auf 0 zurückgesetzt, d. h. nicht mehr mit Umdrehungsvorschub verfahren und die Einstellung für Bahn- und Synchronachsen wird auf die Masterspindel (Voreinstellung) zurückgesetzt.

Bit 12 = 0:

Bei gesetztem Maschinendatum MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET wird eine geänderte Geometrieachszuordnung bei Reset bzw. bei Teileprogrammende gelöscht. Die in den Maschinendaten festgelegte Grundeinstellung für die Geometrieachszuordnung wird aktiv.

Bit 12 = 1:

Eine geänderte Geometrieachszuordnung bleibt über Reset/Teileprogrammende hinaus aktiv.

Bit 13 = 0:
Leitwertkopplungen werden bei Reset/Teileprogrammende aufgelöst.

Bit 13 = 1:
Leitwertkopplungen bleiben über Reset/Teileprogrammende hinweg aktiv.

Bit 14 = 0:
Das Basisframe wird abgewählt.

Bit 14 = 1:
Die aktuelle Einstellung des Basisframes bleibt erhalten.

Bit 15 = 0:
Aktive elektronische Getriebe bleiben bei Reset/Teileprogrammende aktiv.

Bit 15 = 1:
Aktive elektronische Getriebe werden bei Reset/Teileprogrammende aufgelöst.

Bit 16 = 0:
Grundstellung für die Masterspindel laut MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND.

Bit 16 = 1:
Die aktuelle Einstellung der Masterspindel (SETMS) bleibt erhalten.
Dieses Bit hat bei MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0 auch Auswirkung auf das Verhalten von Bit 6.

Bit 17 = 0:
Grundstellung für den Master-Werkzeughalter laut MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER.

Bit 17 = 1:
Die aktuelle Einstellung des Master-Werkzeughalter (SETMTH) bleibt erhalten.
(Bit17 ist nur bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung von Bedeutung und wenn MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER > 0. Sonst gilt Einstellung für Masterspindel Bit 16, bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung. Dieses Bit hat auch Auswirkung auf das Verhalten von Bit6.)

Bit 18 = 0:
Bezugsachse für G96/G961/G962 laut MD 20100: \$MC_DIAMETER_AX_DEF.
Bei Verwendung von SCC bei eigenem Spindel-Reset wird Bit 18 = 1 empfohlen (siehe auch MD 20112 \$MC_START_MODE_MASK, Bit 18).

Bit 18 = 1:
Bezugsachse für G96/G961/G962 bleibt erhalten.

Bit 19: Reserviert!

Bit 19= 0:
Die beiden veränderbaren Software-Endschalter werden bei Reset gelöscht und sind nicht mehr wirksam.

Bit 19 = 1:
Es bleiben die beiden veränderlichen Software-Endschalter bei Reset aktiv.

Bit 20: Reset-Verhalten für \$P_USEKT (use kind of tool)

Bit 20= 0:
Nach dem RESET wird \$P_USEKT auf \$MC_USEKT_RESET_VALUE gesetzt (default=0).

Bit 20 = 1:
Beim RESET bleibt \$P_USEKT erhalten.
Korrespondiert mit:
MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE
MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE
MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE
MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE

2.3 NC-Maschinendaten

MD20112 \$MC_START_MODE_MASK
 MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE
 MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET
 MD20123 \$MC_USEKT_RESET_VALUE

20112	START_MODE_MASK	C03	K6, M3, K5, M1, K1, K2, P1, S1, W1
-	Festlegung der Grundstellung der Steuerung nach Teileprogrammstart	UDWORD	RESET
-			
-	-	0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400...	0
		0x7FFFF	7/2 M

Beschreibung: Festlegung der Grundstellung der Steuerung bei Teileprogrammstart in Bezug auf G-Codes (insbesondere aktuelle Ebene und einstellbarer Nullpunktverschiebung), Werkzeuglängenkorrektur, Transformation und Achskopplungen durch Setzen folgender Bits:

- Bit 0: Startmode
- Bit 1: Hilfefunktionsausgabe bei Werkzeuganwahl unterdrücken
- Bit 2: Nicht verwendet, jedoch reserviert (s. entsprechendes Bit in RESET_MODE_MASK)
- Bit 3: Nicht verwendet, jedoch reserviert (s. entsprechendes Bit in RESET_MODE_MASK)
- Bit 4: Startverhalten G-Code "aktuelle Ebene"
- Bit 5: Startverhalten G-Code "einstellbare Nullpunktverschiebung"
- Bit 6: Startverhalten "aktive Werkzeuglängenkorrektur"
- Bit 7: Startverhalten "aktive kinematische Transformation"
- Bit 8: Startverhalten "Mitschleppachsen"
- Bit 9: Startverhalten "Tangentiales Nachführen"
- Bit 10: Startverhalten "Synchronspindel"
- Bit 11: Nicht verwendet, jedoch reserviert (s. entsprechendes Bit in RESET_MODE_MASK)
- Bit 12: Startverhalten "Geoachstausch"
- Bit 13: Startverhalten "Leitwertkopplung"
- Bit 14: Nicht verwendet, jedoch reserviert (s. entsprechendes Bit in RESET_MODE_MASK)
- Bit 15: Nicht verwendet, jedoch reserviert (s. entsprechendes Bit in RESET_MODE_MASK)
- Bit 16: Startverhalten "Masterspindel"
- Bit 17: Startverhalten "Master-Werkzeughalter"
- Bit 18: Startverhalten "Bezugsachse für G96/G961/G962"
- Bit 19: Reserviert "veränderbare SW-Endschalter unwirksam"
- Bit 20: Reserviert "\$P_USEKT Resetverhalten"

Bedeutung der einzelnen Bits:

- Bit 0 = 0:
Die Bits 8 (TRAIL),10(COUP), Bit13(LEAD) und Bit15(EG) werden bei Teileprogramstart und ereignisgesteuerte Programmaufrufe des Progevent-ASUP ausgewertet
- Bit 0 = 1:
Die Bits 8 (TRAIL),10(COUP), Bit13(LEAD) und Bit15(EG) werden nur bei Teileprogramstart ausgewertet
- Bit 1 = 0:
Hifu-Ausgabe (D, T, M, DL) an PLC bei Werkzeuganwahl entsprechend der MDs MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE und MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE.

Hinweis:
Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung werden nur Hifus D und DL ausgegeben.

Bit 1 = 1:
Hifu-Ausgabe an PLC bei Werkzeuganwahl unterdrücken.
Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung ist Bit 1 ohne Bedeutung.

Bit 2 : Reserviert (Resetverhaltens nach Power On).

Bit 3 : Reserviert (Ende des Testbetriebs).

Bit 4 = 0:
Die aktuelle Einstellung für G-Code "aktuelle Ebene" bleibt erhalten.

Bit 4 = 1:
Grundstellung für G-Code "aktuelle Ebene" laut MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES.

Bit 5 = 0:
Die aktuelle Einstellung für G-Code "einstellbare Nullpunktverschiebung" bleibt erhalten.

Bit 5 = 1:
Grundstellung für G-Code "einstellbare Nullpunktverschiebung" laut MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES.

Bit 6 = 0:
Die aktuelle Einstellung für die aktive Werkzeuglängenkorrektur bleibt erhalten.
Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird immer das Werkzeug angewählt, das sich gerade auf dem aktiven Werkzeughalter (Spindel) befindet.
Ist das auf der Spindel befindliche WZ gesperrt, so wird es automatisch durch ein geeignetes Ersatz-WZ ersetzt.
Existiert ein solches nicht, so wird ein Alarm ausgegeben.

Bit 6 = 1:
Grundstellung für aktive Werkzeuglängenkorrektur laut MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20123 \$MC_USEKT_RESET_VALUE und MD20132 \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE.
Ist MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1, so wird zusätzlich das durch MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE selektierte Werkzeug vorgewählt.
Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird nicht das MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE verwendet, sondern MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME.

Bit 7 = 0:
Die aktuelle Einstellung für die aktive Transformation bleibt erhalten.

Bit 7 = 1:
Grundstellung für aktive Transformation nach Reset/Teileprogrammende laut MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE.

Bit 8 = 0:
Mitschleppverbände bleiben aktiv.

Bit 8 = 1:
Mitschleppverbände werden aufgelöst.

Bit 9 = 0:
Tangentiale Nachführung bleibt aktiv.

Bit 9 = 1:
Tangentiale Nachführung wird ausgeschaltet.

Bit 10 = 0:
Nichtprojektierte Synchronspindelkopplung bleibt aktiv.

Bit 10 = 1:
Nichtprojektierte Synchronspindelkopplung wird ausgeschaltet.

Bit 11 : Reserviert (Umdrehungsvorschub).

Bit 12 = 0:
Eine geänderte Geometrieachsordnung bleibt bei Teileprogrammstart aktiv.

Bit 12 = 1:

2.3 NC-Maschinendaten

Bei gesetztem Maschinendatum MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET wird eine geänderte Geometrieachszuordnung bei Teileprogrammstart gelöscht.

Bit 13 = 0:
Leitwertkopplungen bleiben aktiv.

Bit 13 = 1:
Leitwertkopplungen werden aufgelöst.

Bit 14 : Reserviert (Basisframe).

Bit 15 = 0:
Aktive elektronische Getriebe bleiben aktiv

Bit 15 = 1:
Aktive elektronische Getriebe werden aufgelöst.

Bit 16 = 0:
Die aktuelle Einstellung der Masterspindel (SETMS) bleibt erhalten.

Bit 16 = 1:
Grundstellung für die Masterspindel laut MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND.

Bit 17 = 0:
Die aktuelle Einstellung des Master-Werkzeughalters (SETMTH) bleibt erhalten (ist nur bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung von Bedeutung).

Bit 17 = 1:
Nur wenn MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER > 0: Grundstellung für den Master-Werkzeughalters laut MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER.
Sonst gilt Einstellung für Masterspindel.

Bit 18 = 0:
Bezugsachse für G96/G961/G962 laut MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF.
Bei Verwendung von SCC bei eigenem Spindel-Reset wird Bit 18 = 1 empfohlen (siehe auch MD20110: \$MC_RESET_MODE_MASK, Bit 18).

Bit 18 = 1:
Bezugsachse für G96/G961/G962 bleibt erhalten.
Korrespondiert mit:
MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE
MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE
MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE
MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE
MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE
MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET

20114	MODESWITCH_MASK			C03	K1	
-	Unterbrechung MDA durch Betriebsartwechsel			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Nach einer Programmunterbrechung im MDA-Betrieb (z. B. um eine Messung am Werkstück durchzuführen und die Werkzeugverschleißwerte zu korrigieren oder nach Werkzeugbruch) kann durch Wechseln in die Betriebsart "JOG" das Werkzeug im Handbetrieb von der Kontur weggefahren werden.

Die Steuerung speichert in diesem Fall die Koordinaten der Unterbrechungsstelle und zeigt die in "JOG" verfahrenen Wegdifferenzen der Achsen als "Repos-Verschiebung" an. Beim Zurückschalten nach MDA wird dann wieder an die Kontur angefahren. Mit diesem Maschinendatum kann man dieses Verhalten abstellen.

Bit 0 (LSB) = 0:

Bei der Abwahl von MDA (JOG, JOGREF, JOGREPOS, MDAREF und MDAREPOS) im gestoppten Zustand wird der SystemASUP Repos angewählt.

Bit 0 (LSB) = 1:

Bei der Abwahl von MDA (JOG, JOGREF, JOGREPOS, MDAREF und MDAREPOS) im gestoppten Zustand wird der SystemASUP Repos nicht angewählt.

Bit 1 (LSB) = 0:

Hält die NCK in der Programmverarbeitung auf einem Teileprogrammsatz an, in dem das Repositionieren nicht möglich ist, wird beim Versuch in eine Handbetriebsart umzuschalten, der Alarm 16916 erzeugt.

Bit 1 (LSB) = 1:

Hält die NCK in der Programmverarbeitung auf einem Teileprogrammsatz an, in dem das Repositionieren nicht möglich ist, wird beim Versuch in eine Handbetriebsart umzuschalten, kein Alarm erzeugt.

20115	IGNORE_REFP_LOCK_ASUP			C01	K1, Z1	
-	Interruptprogramm trotz nicht referenzierter Achsen abarbeiten			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Trotz nicht referenzierter Achsen wird für den Interrupt, dessen Bit gesetzt ist, das zugeordnete ASUP abgearbeitet.

Bit 0 = 1: Freigabe Interrupt 1 (Anwender-Interrupt)

Bit 1 = 1: Freigabe Interrupt 2 (Anwender-Interrupt)

...

Bit 7 = 1: Freigabe Interrupt 8 (Anwender-Interrupt)

Bit 8 = 1: Freigabe Interrupt 9 (System-Interrupt, reserviert)

Bit 9 = 1: Freigabe Interrupt 10 (System-Interrupt, reserviert)

Bit 10 = 1: Freigabe Interrupt 11 (System-Interrupt, reserviert)

...

Bit 31 = 1: Freigabe Interrupt 32 (System-Interrupt, reserviert)

Achtung

System-Interrupts können System-ASUPs mit Verfahrbewegungen starten

Hinweise

1. Folgenden Maschinendaten ersetzen MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK, Bit1.

- MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK

- MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP

2. Bei MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK == 0, wird die Einstellung im MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK ignoriert und nicht referenzierte Achsen werden immer ignoriert.

Korrespondiert mit:

MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK

MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP

MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP

MD20191 \$MC_IGN_PROG_STATE_ASUP

MD20194 \$MC_IGNORE_NONCSTART_ASUP

2.3 NC-Maschinendaten

20116	IGNORE_INHIBIT_ASUP	C01	K1, Z1
-	Interruptprogramm trotz Einlesesperre abarbeiten	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 0x7FFFFFFF 7/2 M

Beschreibung: Trotz gesetzter Einlesesperre wird für den Interrupt, dessen Bit gesetzt ist, das zugeordnete ASUP abgearbeitet:

Bit 0 = 1: Freigabe Interrupt 1 (Anwender-Interrupt)
 Bit 1 = 1: Freigabe Interrupt 2 (Anwender-Interrupt)
 ...
 Bit 7 = 1: Freigabe Interrupt 8 (Anwender-Interrupt)
 Bit 8 = 1: Freigabe Interrupt 9 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 9 = 1: Freigabe Interrupt 10 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 10 = 1: Freigabe Interrupt 11 (System-Interrupt, reserviert)
 ...
 Bit 31 = 1: Freigabe Interrupt 32 (System-Interrupt, reserviert)

ACHTUNG:
 Von System-Interrupts gestartete System-ASUPs können Verfahrbewegungen enthalten.
 Korrespondiert mit:
 MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP
 MD20191 \$MC_IGN_PROG_STATE_ASUP
 MD20194 \$MC_IGNORE_NONCSTART_ASUP

20117	IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP	C01	K1, Z1
-	Interruptprogramm trotz Einzelsatz komplett abarbeiten	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 0x7FFFFFFF 7/2 M

Beschreibung: Trotz gesetzter Einzelsatzbearbeitung wird für den Interrupt, dessen Bit gesetzt ist, das zugeordnete ASUP abgearbeitet:

Bit 0 = 1: Freigabe Interrupt 1 (Anwender-Interrupt)
 Bit 1 = 1: Freigabe Interrupt 2 (Anwender-Interrupt)
 ...
 Bit 7 = 1: Freigabe Interrupt 8 (Anwender-Interrupt)
 Bit 8 = 1: Freigabe Interrupt 9 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 9 = 1: Freigabe Interrupt 10 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 10 = 1: Freigabe Interrupt 11 (System-Interrupt, reserviert)
 ...
 Bit 31 = 1: Freigabe Interrupt 32 (System-Interrupt, reserviert)

ACHTUNG:
 Von System-Interrupts gestartete System-ASUPs können Verfahrbewegungen enthalten.
Hinweis:
 Das Maschinendatum wirkt nur bei Einzelsatz SBL1.
 Korrespondiert mit:
 MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP
 MD20191 \$MC_IGN_PROG_STATE_ASUP

MD20194 \$MC_IGNORE_NONCSTART_ASUP

20118	GEOAX_CHANGE_RESET		C03	M1, K1, Z1		
-	Automatischen Geometrieachswechsel erlauben		BOOLEAN	RESET		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung:

0: Die aktuelle Konfiguration der Geometrieachsen bleibt bei Reset und Teileprogramm-Start unverändert. Mit dieser Einstellung ist das Verhalten identisch zu älteren Softwareständen ohne Geometrieachstausch.

1: Die Konfiguration der Geometrieachsen wird bei Reset bzw. Teileprogramm-Ende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei TP-Start in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK unverändert beibehalten oder in den durch das MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB definierten Grundzustand gebracht.

Korrespondiert mit:
MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20120	TOOL_RESET_VALUE		C03	K1, W1		
-	Werkzeug Längenkorrektur im Hochlauf (Reset/TP-Ende)		DWORD	RESET		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000	7/2	M

Beschreibung:

Festlegung des Werkzeuges, mit dem im Hochlauf und bei Reset bzw. TP-Ende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei TP-Start in Abhängigkeit von MD20112 \$MC_START_MODE_MASK die Werkzeuglängenkorrektur angewählt wird.

Korrespondiert mit:
MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20121	TOOL_PRESEL_RESET_VALUE		C03	K1, W1		
-	Vorgewähltes Werkzeug bei RESET		DWORD	RESET		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000	7/2	M

Beschreibung:

Festlegung des vorgewählten Werkzeugs bei MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK=1. Nach Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende wird in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK ein Werkzeug vorgewählt.

Dieses Datum ist nur gültig ohne Werkzeugverwaltung.

Korrespondiert mit:
MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20122	TOOL_RESET_NAME		C03	-		
-	Aktives Werkzeug bei RESET/START mit Werkzeugverwaltung		STRING	RESET		
-						
-	-	-	-	-	7/2	M

Beschreibung: Die Verwendung erfolgt nur bei aktiver Werkzeugverwaltung.

2.3 NC-Maschinendaten

Festlegung des Werkzeugs mit dem im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK die Werkzeuglängenkorrektur angewählt wird.

Korrespondiert mit:

- MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK,
- MD20112 \$MC_START_MODE_MASK
- MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER
- MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE

20123	USEKT_RESET_VALUE	C03	-
-	Vorgewählter Wert von \$P_USEKT bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		0xF	7/2
			M

Beschreibung: Die Systemvariable \$P_USEKT wird mit dem Wert dieses MDs besetzt:

- nach Hochlauf:
abhängig von MD20112 \$MC_START_MODE_MASK
 - nach RESET oder Teileprogrammende:
abhängig von MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
- Korrespondierend mit:
MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20124	TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER	C03	H2, K1
-	Werkzeughalter-Nummer	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		20	7/2
			M

Beschreibung: Dieses MD ist nur mit aktiver WZV von Bedeutung.
 Der WZV muss bekannt sein, auf welchen Werkzeughalter ein WZ eingewechselt wird.
 Das Datum wird nur ausgewertet, wenn der Wert größer Null ist.
 Dann werden die Nummern \$TC_MPP5 nicht mehr als 'Spindelnummern', sondern als Werkzeughalternummern angesehen.
 Die automatische Adresserweiterung von T und von M=6 ist dann der Wert dieses Maschinendatums - und nicht mehr der Wert von MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND.
 Das MD dient zur Festlegung der Master-Werkzeughalternummer, auf die sich eine WZ-Vorbereitung bzw. ein WZ-Wechsel beziehen.
 Bei der Ermittlung des WZs auf dem Werkzeughalter bei der Einstellung 'behalte alte Korrektur bei' des MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK wird ebenfalls auf diesen Wert Bezug genommen.
 Hat eine Maschine mehrere Werkzeughalter, aber keine ausgezeichnete Masterspindel, so dient das MD als Default-Wert, um bei einem Werkzeugwechsel (Reset, Start, T='Bezeichner', M6) den Werkzeughalter zu bestimmen, auf den das Werkzeug eingewechselt wird.
 Bei der Definition der Magazinplätze interner Magazine (siehe Doku. zur WZV) können Plätze von der Art 'SPINDEL' - \$TC_MPP1=2 = Spindelplatz - mit einem 'Platzartindex' versehen werden (\$TC_MPP5). Dieser ordnet den Platz einem konkreten Werkzeughalter zu.
 Mit dem Sprachbefehl SETMTH(n) kann der WZ-Halter mit der Nummer n zum Master-WZ-Halter erklärt werden. D.h. die Korrekturen eines WZs, das eingewechselt wird auf einen Zwischenspeicher-Platz der Art 'SPINDEL' und mit dem Wert \$TC_MPP5=n, korrigieren die WZ-Bahn.
 WZ-Wechsel auf 'SPINDEL'-Plätze mit \$TC_MPP5 ungleich der Nummer des Master-WZ-Halters wirken sich nicht auf die Bahn aus.
 Mit SETMTH wird der im MD definierte WZ-Halter wieder zum Master-WZ-Halter erklärt.

Korrespondiert mit:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK,
 MD20112 \$MC_START_MODE_MASK
 MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME
 MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE

Weiterführende Literatur:

Funktionsbeschreibung: Koordinatensysteme (K2)

20125	CUTMOD_ERR	C08	-
-	Fehlerbehandlung für die Funktion CUTMOD	UDWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		0x7FFFFFFF	7/7
			U

Beschreibung:

Bei Wirksamwerden der Funktion CUTMOD (durch expliziten Aufruf oder durch eine Werkzeuganwahl) können verschiedene Fehlerzustände auftreten. Für jeden dieser möglichen Fehlerzustände kann mit diesem Maschinendatum eingestellt werden, ob der Fehler zu einer Alarmausgabe führen soll, und falls ja, ob ein solcher Alarm nur angezeigt werden soll (Warnhinweis), oder ob die Interpretation des Teileprogramms abgebrochen werden soll.

Jedem Fehlerzustand sind zwei Bit des Maschinendatums zugeordnet (siehe dazu auch die Beschreibung des Alarms 14162).

Das jeweils 2. Bit, mit dem eingestellt werden kann, dass im Fehlerfall die Teileprogramminterpretation abgebrochen werden soll, wird nur wirksam, wenn auch das zugehörige 1. Bit (Anzeige) eines Alarms gesetzt ist.

Bit Hex. Bedeutung

Wert

0	0x1	Fehler "Ungültige Schnittrichtung" anzeigen.
1	0x2	Programmstopp bei Fehler "Ungültige Schnittrichtung".
2	0x4	Fehler "Nicht definierte Schneidenwinkel" anzeigen.
3	0x8	Programmstopp bei Fehler "Nicht definierte Schneidenwinkel".
4	0x10	Fehler "Ungültiger Freiwinkel" anzeigen.
5	0x20	Programmstopp bei Fehler "Ungültiger Freiwinkel".
6	0x40	Fehler "Ungültiger Halterwinkel" anzeigen.
7	0x80	Programmstopp bei Fehler "Ungültiger Halterwinkel".
8	0x100	Fehler "Ungültiger Plattenwinkel" anzeigen.
9	0x200	Programmstopp bei Fehler "Ungültiger Plattenwinkel".
10	0x400	Fehler "Ungültige Kombination Schneidenlage / Halterwinkel".
11	0x800	Programmstopp bei Fehler "Ungültige Kombination Schneidenlage/ Halterwinkel".
12	0x1000	Fehler "Schneidenebene weicht zu stark von Bearbeitungsebene ab" anzeigen.
13	0x2000	Programmstopp bei Fehler "Schneidenebene weicht zu stark von Bearbeitungsebene ab".
14	0x4000	Fehler "Ungültiger Winkel ALPHA".
15	0x8000	Programmstopp bei Fehler "Ungültiger Winkel ALPHA".

20126	TOOL_CARRIER_RESET_VALUE	C03	W1
-	Wirksamer Werkzeugträger bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		-	7/7
			M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Festlegung des Werkzeugträgers, mit dem im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK die Werkzeuglängenkorrektur angewählt wird.

Dieses Datum ist gültig ohne Werkzeugverwaltung.

Korrespondiert mit:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20127	CUTMOD_INIT	C08	K1, W1			
-	CUTMOD bei POWERON initialisieren	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-2	999999999	7/2	M

Beschreibung: Der mit dem Sprachbefehl CUTMOD programmierbare Wert wird bei POWER ON automatisch mit dem in diesem Maschinendatum hinterlegten Wert initialisiert. Ist der Wert des Maschinendatums gleich -2, wird CUTMOD auf den im MD20126 \$MC_TOOL_CARRIER_VALUE enthaltenen Wert gesetzt.

20128	COLLECT_TOOL_CHANGE	C04	-			
-	Werkzeugwechselbefehle an PLC nach Satzsuchlauf	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-	-	1/1	M

Beschreibung: Dieses MD ist nur mit aktiver Magazinverwaltung von Bedeutung (MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).

Es bestimmt, ob nach Satzsuchlauf mit Berechnung WZ-Wechselbefehle, WZ-Vorbereitungsbefehle (allgemein WZ-Wechselkommandos) an PLC ausgegeben werden oder nicht ausgegeben werden

1: Werkzeug-Wechselbefehle, WZ-Vorbereitebefehle werden aufgesammelt und mit dem Programmstart nach Erreichen des Suchlaufziels an PLC ausgegeben

0: alle Werkzeug-/Magazin spezifischen Kommandos, die im Satzsuchlauf aufgesammelt wurden, werden mit dem darauf folgenden Programmstart nicht an PLC ausgegeben! D.h. auch programmierte POSM, TCI, TCA Befehle werden nicht ausgegeben

Anmerkung 1:
Ohne aktive Magazinverwaltung wird der Werkzeugwechsel-M-Code nicht aufgesammelt, wenn er keiner Hilfsfunktionsgruppe zugeordnet ist. Mit aktiver Magazinverwaltung entspricht dies dem MD-Wert = 0

Anmerkung 2:
Der Wert = 0 ist z.B. sinnvoll, wenn nach Erreichen des Suchlaufziels die augesammelten WZ-Wechselkommandos an PLC in einem ASUP-Programm mit Hilfe der Befehle GETSELT, GETEXET ausgegeben werden

Korrespondierend mit:
MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

20130	CUTTING_EDGE_RESET_VALUE	C03	-			
-	Werkzeugschneide Längenkorrektur im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	DWORD	RESET			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der Werkzeugschneide, mit der im Hochlauf und bei Reset bzw. TP-Ende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei TP-Start in Abhängigkeit von MD20112 \$MC_START_MODE_MASK die Werkzeuglängenkorrektur angewählt wird.

Bei aktiver WZ-Verwaltung und bei der Wahl Bit 0 und Bit 6 sind gesetzt in MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, ist nach dem Hochlauf die letzte Korrektur des beim Ausschalten aktiven WZs - in der Regel das WZ auf der Spindel - wirksam.

Korrespondiert mit:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK

MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20132	SUMCORR_RESET_VALUE	C03	-
-	Wirksame Summenkorrektur bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			6
			7/2
			M

Beschreibung: Festlegung der Summenkorrektur, mit der im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK die Werkzeuglängenkorrektur angewählt wird.

Das MD18110 \$MN_MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE bestimmt den maximalen Wert, der sinnvollerweise eingegeben werden kann.

20140	TRAFO_RESET_VALUE	C03	F2, TE4, M1
-	Transformationsdatensatz im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	BYTE	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/2
			M

Beschreibung: Festlegung des Transformationsdatensatzes, der im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK angewählt wird.

Korrespondierend mit:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK

MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20142	TRAFO_RESET_NAME	C03	K1
-	Transformation im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	STRING	RESET
-			
-	-	-	-
			7/2
			M

Beschreibung: Spezifiziert den Namen einer mit Hilfe kinematischer Ketten definierten Transformation (\$NT_NAME[n]), die im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110: \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112: \$MC_START_MODE_MASK angewählt wird.

Ist dieses Maschinendatum nicht leer, wird das Maschinendatum MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE ignoriert, d.h MD20142 \$MC_TRAFO_RESET_NAME hat Vorrang vor MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE

Nicht relevant:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, Bit 0 = 0

20144	TRAFO_MODE_MASK	C07	M1
-	Funktionsanwahl der kinematischen Transformation	UBYTE	RESET
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0
			0x03
			7/2
			M

Beschreibung: Wählt bestimmte Funktionalität der kinematischen Transformation aus durch Setzen folgender Bits:

Bit 0 = 0:
Standardverhalten.

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 0 = 1:

Die in MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE festgelegte Transformation ist persistent, d. h. sie wird auch mit TRAFOOF angewählt und die Anzeige zeigt sie nicht an. Voraussetzung ist, dass die MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE festgelegte Transformation über MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und MD20112 \$MC_START_MODE_MASK bei RESET und START automatisch angewählt wird, d. h.:

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit 0 = 1 und Bit 7 = 0

MD20112 \$MC_START_MODE_MASK Bit 7 = 1

MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET = TRUE

Bit 1 = 0:

Standardverhalten.

Bit 1 = 1:

Nach Steuerungshochlauf wird die zuletzt aktive Transformation wieder angewählt. Zusätzlich müssen MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit 0 = 1 und Bit 7 = 1 gesetzt sein.

20147	ZERO_CHAIN_ELEM_NAME	EXP, N01	K1
-	Name des kin. Kettenelements zur Definition des Maschinennullpunkts	STRING	RESET
-			
-	-	-	7/2 M

Beschreibung: Spezifiziert den Namen eines kinematischen Kettenelements, das den Maschinennullpunkt definiert. Dieser Nullpunkt wird beispielsweise benötigt, um die Lage eines mit dem Sprachbefehl WORKPIECE definierten Werkstücks festzulegen, wenn im Sprachbefehl selbst dessen Ort relativ zu einer kinematischen Kette nicht festgelegt wurde.

20150	GCODE_RESET_VALUES	C11, C03	F2, TE4, K3, M1, M5, K1, K2, P1, V1			
-	Löschstellung der G-Gruppen	BYTE	RESET			
-						
-	70	2, 0, 0, 1, 0, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1, 0, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, ...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der G-Codes, die bei Hochlauf und Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit von MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit von MD20112 \$MC_START_MODE_MASK wirksam werden.

Als Vorbewertungswert muss der Index der G-Codes in den jeweiligen Gruppen angegeben werden.

Eine Liste der G-Gruppen mit ihren enthaltenen G-Funktionen entnehmen Sie bitte der Literatur:

Programmierhandbuch Grundlagen

Benennung	Gruppe	Standardwert bei 840D
GCODE_RESET_VALUES[0]	1	2 (G1)
GCODE_RESET_VALUES[1]	2	0 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[2]	3	0 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[3]	4	1 (STARTFIFO)
GCODE_RESET_VALUES[4]	5	0 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[5]	6	1 (G17)
GCODE_RESET_VALUES[6]	7	1 (G40)
GCODE_RESET_VALUES[7]	8	1 (G500)
GCODE_RESET_VALUES[8]	9	0 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[9]	10	1 (G60)
GCODE_RESET_VALUES[10]	11	0 (inaktiv)

GCODE_RESET_VALUES[11]	12	1 (G601)
GCODE_RESET_VALUES[12]	13	2 (G71)
GCODE_RESET_VALUES[13]	14	1 (G90)
GCODE_RESET_VALUES[14]	15	1 (G94)
GCODE_RESET_VALUES[15]	16	1 (CFC)
GCODE_RESET_VALUES[16]	17	1 (NORM)
GCODE_RESET_VALUES[17]	18	1 (G450)
GCODE_RESET_VALUES[18]	19	1 (BNAT)
GCODE_RESET_VALUES[19]	20	1 (ENAT)
GCODE_RESET_VALUES[20]	21	1 (BRISK)
GCODE_RESET_VALUES[21]	22	1 (CUT2D)
GCODE_RESET_VALUES[22]	23	1 (CDOF)
GCODE_RESET_VALUES[23]	24	1 (FFWOF)
GCODE_RESET_VALUES[24]	25	1 (ORIWKS)
GCODE_RESET_VALUES[25]	26	2 (RMI)
GCODE_RESET_VALUES[26]	27	1 (ORIC)
GCODE_RESET_VALUES[27]	28	1 (WALIMON)
GCODE_RESET_VALUES[28]	29	1 (DIAMOF)
GCODE_RESET_VALUES[29]	30	1 (COMPOF)
GCODE_RESET_VALUES[30]	31	1 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[31]	32	1 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[32]	33	1 (FTOCOF)
GCODE_RESET_VALUES[33]	34	1 (OSOF)
GCODE_RESET_VALUES[34]	35	1 (SPOF)
GCODE_RESET_VALUES[35]	36	1 (PDELAYON)
GCODE_RESET_VALUES[36]	37	1 (FNORM)
GCODE_RESET_VALUES[37]	38	1 (SPIF1)
GCODE_RESET_VALUES[38]	39	1 (CPRECOF)
GCODE_RESET_VALUES[39]	40	1 (CUTCONOF)
GCODE_RESET_VALUES[40]	41	1 (LFOF)
GCODE_RESET_VALUES[41]	42	1 (TCOABS)
GCODE_RESET_VALUES[42]	43	1 (G140)
GCODE_RESET_VALUES[43]	44	1 (G340)
GCODE_RESET_VALUES[44]	45	1 (SPATH)
GCODE_RESET_VALUES[45]	46	1 (LFTXT)
GCODE_RESET_VALUES[46]	47	1 (G290 SINUMERIK-Modus)
GCODE_RESET_VALUES[47]	48	3 (G462)
GCODE_RESET_VALUES[48]	49	1 (CP)
GCODE_RESET_VALUES[49]	50	1 (ORIEULER)
GCODE_RESET_VALUES[50]	51	1 (ORIVECT)
GCODE_RESET_VALUES[51]	52	1 (PAROTOF)
GCODE_RESET_VALUES[52]	53	1 (TOROTOF)
GCODE_RESET_VALUES[53]	54	1 (ORIROTA)
GCODE_RESET_VALUES[54]	55	1 (RTLION)
GCODE_RESET_VALUES[55]	56	1 (TOWSTD)
GCODE_RESET_VALUES[56]	57	1 (FENDNORM)
GCODE_RESET_VALUES[57]	58	1 (RELIEVEON)
GCODE_RESET_VALUES[58]	59	1 (DYNORM)
GCODE_RESET_VALUES[59]	60	1 (WALCS0)

2.3 NC-Maschinendaten

GCODE_RESET_VALUES[60]	61	1 (ORISOF)
GCODE_RESET_VALUES[61]	62	1 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[62]	63	1 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES[63]	64	1 (GS0)
:	:	:
GCODE_RESET_VALUES[69]	70	1 (nicht festgelegt)

20152	GCODE_RESET_MODE			C03	M1, K1, K2, P1	
-	Resetverhalten der G-Gruppen			BYTE	RESET	
-						
-	70	0,...	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Diese MD wird nur bei gesetztem Bit 0 in MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK ausgewertet!
 Mit diesem MD wird für jeden Eintag im MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES (also für jede G-Gruppe) festgelegt, ob bei einem Reset/Teileprogrammende wieder die Einstellung entsprechend MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES eingenommen wird (MD = 0), oder die momentan aktuelle Einstellung erhalten bleibt (MD = 1).

Beispiel 1:

Hier wird bei jedem Reset/Teileprogrammende die Grundstellung für die 6. G-Gruppe (aktuelle Ebene) aus dem MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES gelesen:
 MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[5]=1 ; Resetvalue der 6. G-Gruppe ist G17
 MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE[5]=0 ; Grundstellung für 6. G-Gruppe ist nach Reset/Teileprogrammende entsprechend MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[5]
 Soll die aktuelle Einstellung für die 6. G-Gruppe (aktuelle Ebene) jedoch über Reset/Teileprogrammende hinaus erhalten bleiben, so ergibt sich folgende Einstellung:
 MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[5]=1 ; Resetvalue der 6. G-Gruppe ist G17
 MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE[5]=1 ; aktuelle Einstellung für 6. G-Gruppe ;bleibt auch nach Reset/Teileprogrammende erhalten

Beispiel 2:

Hier wird bei jedem Reset/Teileprogrammende die Grundstellung für die 8. G-Gruppe (Nullpunktverschiebung) aus dem MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES gelesen:
 MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[7]=2 ; Resetvalue der 8. G-Gruppe ist G54
 MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE[7]=0 ; Grundstellung für 8. G-Gruppe ist nach Reset/Teileprogrammende entsprechend MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[7]
 War insbesondere zum Resetzeitpunkt G54 bereits aktiv, so werden die Werte zum Resetzeitpunkt des entsprechenden Datenhaltungsframes aktiviert.
 Soll die aktuelle Einstellung für die 8. G-Gruppe (Nullpunktverschiebung) jedoch über Reset/Teileprogrammende hinaus erhalten bleiben, so ergibt sich folgende Einstellung:
 MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE[7]=1 ; War zum Resetzeitpunkt eine Nullpunktverschiebung (z.B. G54) aktiv, so werden die Werte zum Resetzeitpunkt des entsprechenden Datenhaltungsframes (bei G54 also UIFR[1]) aktiviert
 Systemspezifisch kann das Ändern der Löschestellung einzelner G-Gruppen gesperrt sein.
 Korrespondierend mit:
 MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK
 MD20112 \$MC_START_MODE_MASK

20154	EXTERN_GCODE_RESET_VALUES			C11, C03	-	
-	Löschstellung der G-Gruppen im ISO-Mode			BYTE	RESET	
-						
-	31	1, 1, 1, 2, 1, 1, 1, 3, 4, 1, 1, 2, 2, 1, 3, 2, 1, 0, 1, 1, 1,, ...	0	-	2/2	M

Beschreibung: Beim Nutzen einer externen NC-Programmiersprache Festlegung der G-Codes, die im Hochlauf und bei Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit vom MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit vom MD20112 \$MC_START_MODE_MASK wirksam werden.

Folgende externe Programmiersprachen sind möglich:

- ISO-Mode Milling
- ISO-Mode Turning

Die zu verwendende G-Gruppen-Einteilung ergibt sich aus den aktuellen SINUMERIK-Dokumentationen.

Folgende Gruppen innerhalb des MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES sind schreibbar:

ISO-Mode M:

- G-Gruppe 2: G17/G18/G19
- G-Gruppe 3: G90/G91
- G-Gruppe 5: G94/G95
- G-Gruppe 6: G20/G21
- G-Gruppe 13: G96/G97
- G-Gruppe 14: G54-G59

ISO-Mode T:

- G-Gruppe 2: G96/G97
- G-Gruppe 3: G90/G91
- G-Gruppe 5: G94/G95
- G-Gruppe 6: G20/G21
- G-Gruppe 16: G17/G18/G19

20156	EXTERN_GCODE_RESET_MODE			C03	-	
-	Resetverhalten der externen G-Gruppen			BYTE	RESET	
-						
-	31	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Diese MD wird nur bei gesetztem Bit0 in MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK (siehe dort) ausgewertet!

Mit diesem MD wird für jeden Eintrag im MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES (also für jede G-Gruppe) festgelegt, ob bei einem Reset/Teileprogrammende wieder die Einstellung entsprechend MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES eingenommen wird (MD = 0), oder die momentan aktuelle Einstellung erhalten bleibt (MD = 1).

Beispiel für ISO-Mode M:

Hier wird bei jedem Reset/Teileprogrammende die Grundstellung für die 14. G-Gruppe (einstellbare Nullpunktverschiebung) aus dem MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES gelesen:

```
MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES[13]=1 ;Resetvalue der 14. G-Gruppe
;ist G54
MD20156 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_MODE[13]=0 ;Grundstellung für 14. G-Gruppe ist
;nach Reset/Teileprogrammende durch
;MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES[13]
```

2.3 NC-Maschinendaten

```

;festgelegt
Soll die aktuelle Einstellung für die 14. G-Gruppe jedoch über Reset/
Teileprogrammende hinaus erhalten bleiben, so ergibt sich folgende Einstellung:
MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES[13]=1 ;Resetvalue der 14. G-Gruppe
;ist G54
MD20156 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_MODE[13]=1 ;aktuelle Einstellung für 14.
;G-Gruppe bleibt auch nach
;Reset/Teileprogrammende erhalten
    
```

20160	CUBIC_SPLINE_BLOCKS	EXP, C09	-
-	Anzahl der Sätze beim C-Spline	BYTE	POWER ON
-			
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	4 9 7/2 M

Beschreibung: Anzahl der Bewegungssätze, über welche beim kubischen Spline (CSPLINE) ein Splineabschnitt berechnet wird.
 Je größer der Wert, umso besser approximiert die erzeugte Kontur den idealen mathematischen kubischen Spline, welcher im Grenzfall CUBIC_SPLINE_BLOCKS = unendlich erreicht wird.
 Allerdings wächst mit höherem Wert auch die Vorlaufrechenzeit.
 Literatur:
 /PA/, "Programmieranleitung Grundlagen"

20170	COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT	C09	B1
mm	Maximale Verfahrlänge eines NC-Satzes bei Kompression	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt die maximale Verfahrlänge eines Satzes, der noch als komprimierbar angesehen wird. Längere Sätze unterbrechen die Kompression und werden normal abgefahren.
 Korrespondiert mit:
 MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL (Maximale Abweichung bei Kompression)
 Literatur:
 /PA/, "Programmieranleitung Grundlagen"

20171	SURF_BLOCK_PATH_LIMIT	C09	-
mm	Maximale Verfahrlänge eines NC-Satzes für die Funktion COMPSURF	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt die maximale Verfahrlänge eines Satzes, der noch als komprimierbar angesehen wird. Längere Sätze unterbrechen die Glättung und werden normal abgefahren.
 Wird der Wert 0 eingetragen, so wird die maximale Verfahrlänge in der Steuerung durch die vorgegeben Toleranz bestimmt.

20172	COMPRESS_VELO_TOL			C09	B1, V1	
mm/min	Maximal erlaubte Abweichung des Bahnvorschubs bei Kompression			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	60000.0, 60000.0, 60000.0, 60000.0, 60000.0, 60000.0, 60000.0, 6...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der Wert gibt für den Bahnvorschub die maximal erlaubte Abweichung für die Kompression an. Je größer der Wert ist, umso mehr kurze Sätze können in einen langen Satz komprimiert werden. Die Maximalzahl komprimierbarer Sätze ist nach oben durch die Größe des Splinepuffers begrenzt.

Die Kompressoren COMPON und COMPCURV begrenzen auf diese Weise eventuell die Kompression der Bahnachsen.

Der Kompressor COMPCAD verhält sich anders: Er ignoriert Änderungen des F-Wortes, solange sie unterhalb der durch COMPRESS_VELO_TOL gegebenen Schwelle liegen. Ändert sich der programmierte Vorschub in einem Satz um mehr als COMPRESS_VELO_TOL, unterbricht COMPCAD die Kompression an diesem Satzübergang, damit der Vorschubwechsel exakt an der gewollten Position erfolgt.

Korrespondiert mit:

MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL[AXn]
MD20170 \$MC_COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT

Literatur:
/PGA/, Programmieranleitung Arbeitsvorbereitung

20173	SURF_VELO_TOL			C09	-	
mm/min	Maximal erlaubte Abweichung des Bahnvorschubs bei Kompression mit COMPSURF			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der Wert gibt für den Bahnvorschub die maximal erlaubte Abweichung für die Kompression an. Je größer der Wert ist, umso mehr kurze Sätze können in einen langen Satz komprimiert werden.

20180	TOCARR_ROT_ANGLE_INCR			C08	W1	
-	Rundachsinkrement des orientierbaren Werkzeugträgers			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinedatum gibt bei orientierbarem Werkzeugträger die Größe des minimalen Inkrementschrittes (in Grad) an, mit dem die erste bzw. die zweite Orientierungsachse verändert werden kann (z.B. bei Hirth-Verzahnungen).

Ein programmierter oder berechneter Winkel wird auf den nächstliegenden Wert gerundet, der sich bei ganzzahligem n aus

$$\phi = s + n * d$$

ergibt.

Dabei ist

s = MD20180 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR[i]
d = MD20182 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET[i]

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

mit i gleich 0 für die 1. und i gleich 1 für die zweite Achse.
Ist dieses Maschinendatum gleich Null, findet keine Rundung statt.

20182	TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET			C08	-	
-	Rundachsoffset des orientierbaren Werkzeugträgers			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt bei orientierbarem Werkzeugträger den Offset der Rundachse an, wenn deren Position nicht kontinuierlich veränderbar ist.
Es wird nur ausgewertet, wenn MD20180 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR ungleich Null ist.
Zur genauen Bedeutung dieses Maschinendatums, siehe die Beschreibung von MD20180 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR.

20184	TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER			C08	K2, W1	
-	Nummer des Basisframes für Aufnahme des Tischoffsets.			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-1	15	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt an, in welchem kanalspezifischen Basisframe der Tischoffset eines orientierbaren Werkzeugträgers mit drehbarem Tisch geschrieben wird.
Diese Maschinendatum muss auf einen gültigen Basisframe verweisen.
Ist sein Inhalt kleiner 0 oder größer oder gleich der in MD28081 \$MC_MM_NUM_BASE_FRAMES eingestellten maximalen Basisframeanzahl, führt die Anwahl eines entsprechenden Werkzeugträgers zu einem Alarm.

20188	TOCARR_FINE_LIM_LIN			C07	W1	
mm	Limit lineare Feinverschiebung TCARR			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0...	0,0	1.0E+301	7/3	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Eingabegrenze für die linearen Feinverschiebungswerte eines orientierbaren Werkzeugträgers an.

20190	TOCARR_FINE_LIM_ROT			C07	W1	
Grad	Limit der rotatorischen Feinverschiebung TCARR			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0, 1,0...	0,0	1.0E+301	7/3	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Eingabegrenze für die rotatorischen Feinverschiebungswerte eines orientierbaren Werkzeugträgers an.

20191	IGN_PROG_STATE_ASUP			EXP	K1	
-	Ausführung des Interruptprogramms auf BTSS nicht anzeigen			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Das Ausführen des ASUPs, das dem Interrupt zugeordnet ist, wird durch die BTSS-Variablen "progStatus" und "chanStatus" NICHT angezeigt.
Bit 0 = 1: Freigabe Interrupt 1 (Anwender-Interrupt)
Bit 1 = 1: Freigabe Interrupt 2 (Anwender-Interrupt)
...

Bit 7 = 1: Freigabe Interrupt 8 (Anwender-Interrupt)
 Bit 8 = 1: Freigabe Interrupt 9 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 9 = 1: Freigabe Interrupt 10 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 10 = 1: Freigabe Interrupt 11 (System-Interrupt, reserviert)
 ...
 Bit 31 = 1: Freigabe Interrupt 32 (System-Interrupt, reserviert)

ACHTUNG:
 Von System-Interrupts gestartete System-ASUPs können Verfahrbewegungen enthalten.
 Korrespondiert mit:
 MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP
 MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP
 MD20194 \$MC_IGNORE_NONCSTART_ASUP

20192	PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE			EXP	-	
-	Ausführung des Prog-Events auf BTSS nicht anzeigen			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M

Beschreibung: Ereignisgesteuerte Programmaufrufe (Prog-Events) können bezüglich ihres Verhaltens an der BTSS-Schnittstelle beeinflusst werden.
 Die Variablen progStatus und chanStatus bleiben dann trotz aktiver Prog-Event-Bearbeitung unbeeinflusst und verharren auf dem alten Wert. Damit kann man dem HMI die Prog-Event-Bearbeitung verheimlichen.

Bit 0 = 1 :
 Reserviertes Bit ohne Wirkung

Bit 1 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Ende verändert progStatus und chanStatus nicht

Bit 2 = 1 :
 Prog-Event nach Bedientafel-Reset verändert progStatus und chanStatus nicht.

Bit 3 = 1 :
 Prog-Event nach Hochlauf verändert progStatus und chanStatus nicht.

Bit 4 = 1 :
 reserviert.

Bit 5 = 1 :
 Safety-Prog-Event im Hochlauf verändert progStatus und chanStatus nicht.

Korrespondiert mit:
 MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
 MD20106 \$MC_PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
 MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
 MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK
 MD20193 \$MC_PROG_EVENT_IGN_STOP

20193	PROG_EVENT_IGN_STOP			EXP	-	
-	Prog-Events ignoriert die Stop-Taste			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xF	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Ereignisgesteuerte Programmaufrufe (Prog-Events) können bezüglich ihres Verhaltens zur Stop-Taste beeinflusst werden.
 Die Stop, StopAll und StopAtEnd-Taste vom PLC wird ggf. ignoriert.
 Bit 0 = 1 :
 Prog-Event bei Teileprogrammstart verzögert den Stop, bis das Teileprogramm beginnt, d.h. der Stopp wirkt erst im Teileprogramm und nicht davor. Beginnt das Teileprogramm mit einem Verfahrssatz, so kann es sein, dass dieser kurz begonnen wird, d.h. eine kleine Bewegung findet statt, obwohl man im Start-Prog-Event bereits Stop gedrückt hatte.
 Bit 1 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Ende ignoriert den Stop
 Bit 2 = 1 :
 Prog-Event nach Bedientafel-Reset ignoriert den Stop
 Bit 3 = 1 :
 Prog-Event nach Hochlauf ignoriert den Stop
 Korrespondiert mit:
 MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
 MD20106 \$MC_PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
 MD20107 \$MC_PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
 MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE

20194	IGNORE_NONCSTART_ASUP	EXP	K1
-	ASUP-Start trotz "Verriegelung NC-START" bei best. Anwenderalarmen zul.	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		0x7FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung: Durch einen Anwenderalarm aus dem Nummernband 65500 - 65999 wird das Signal "NC-Start Verriegelung" gesetzt. Dadurch werden standardmäßig auch keine ASUPs aufgrund von Interrupts abgearbeitet.
 Trotz anstehendem Signal "NC-Start Verriegelung" wird für den Interrupt, dessen Bit gesetzt ist, das zugeordnete ASUP abgearbeitet:
 Bit 0 = 1: Freigabe Interrupt 1 (Anwender-Interrupt)
 Bit 1 = 1: Freigabe Interrupt 2 (Anwender-Interrupt)
 ...
 Bit 7 = 1: Freigabe Interrupt 8 (Anwender-Interrupt)
 Bit 8 = 1: Freigabe Interrupt 9 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 9 = 1: Freigabe Interrupt 10 (System-Interrupt, reserviert)
 Bit 10 = 1: Freigabe Interrupt 11 (System-Interrupt, reserviert)
 ...
 Bit 31 = 1: Freigabe Interrupt 32 (System-Interrupt, reserviert)
ACHTUNG:
 Von System-Interrupts gestartete System-ASUPs können Verfahrbewegungen enthalten.
 Korrespondiert mit:
 MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP
 MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP
 MD20191 \$MC_IGN_PROG_STATE_ASUP

20196	TOCARR_ROTAX_MODE			C07	W1	
-	ToolCarrier: Rotachseinst. bei nicht definierten Achspositionen			UDWORD	SOFORT	
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	0x7	7/3	U

Beschreibung:

Das Maschinendatum ist bitcodiert. Bit 0 gilt für orientierbare Werkzeugträger mit einer Achse, Bit 1 für solche mit 2 Achsen.

Bei der Bestimmung der Achspositionen eines orientierbaren Werkzeugträgers aus einem vorgegebenen Frame kann der Fall auftreten, dass die verlangte Orientierung bei jeder beliebigen Position einer Rundachse erreicht wird.

Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, wie in diesen Fällen die Rundachsisposition bestimmt wird:

Ist das entsprechende Bit 0, ist die Position der Rundachse 0, eine evtl. notwendige Drehung wird über den vorgegebenen Frame ausgeführt.

Ist das entsprechende Bit 1, wird die Drehung mit Hilfe der Rundachse des orientierbaren Werkzeugträgers ausgeführt. Der resultierende Frame enthält keine Drehung mehr.

Beispiel:

Ein Werkzeug zeigt in Grundstellung in Z-Richtung, und es gibt eine Achse des orientierbaren Werkzeugträgers, die das Werkstück um Z dreht (C_Achse). Soll das Werkzeug parallel zur Z-Achse eines drehenden Frames ausgerichtet werden, und der Frame dreht nur um die Z-Achse, bleibt die Werkzeugorientierung unverändert, wenn die C-Achse gedreht wird. Die Bedingung, dass das Werkzeug in Richtung der durch den Frame definierten Z-Achse zeigen soll, ist deshalb für jede beliebige Position der Z-Achse erfüllt.

Bit 2: Ist dieses Bit gesetzt, wird in einer singulären Stellung, bei der es auf Grund der Ausrichtung der zur Orientierung senkrechten Koordinatenachsen eine eindeutig Lösung gibt, in der Systemvariable \$P_TCSOL der Wert 1 als Zahl der Lösungen ausgegeben. Ist dieses Bit nicht gesetzt, werden zwei Lösungen ausgegeben (die Winkel um die Orientierungsachse unterscheiden sich dabei um 180 Grad). Diese Variante ist aus Gründen der Kompatibilität zu älteren Softwareständen erforderlich.

20200	CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS			EXP, C02, C06, C09	V1	
-	Leersätze bei Fase/Radien			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0	15	7/2	M

Beschreibung:

Gibt die Maximalzahl der Sätze ohne Verfahrensinformationen in der Korrektorebene (Dummysätze) an, die bei aktiver Fase/Rundung zwischen zwei Sätzen mit Verfahrensinformation stehen dürfen.

20201	CHFRND_MODE_MASK			C09	V1	
-	Verhalten Fase/Rundung			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Festlegungen zum Verhalten Fase/Rundung

Bit 0: (LSB) Zuordnung der Fase/Rundung zum Vorgänger- oder Nachfolgesatz

Damit wird beeinflusst:

- die Technologie der Fase/Rundung (Vorschub, Vorschubtyp, M-Befehle ..)
- die Ausführung der Sätze ohne Bewegung in der aktiven Ebene (z.B. M-Befehle, Bewegung in der Applikaten) vor oder nach einer modalen Rundung (RNDM)

Bit 1: frei

Bedeutung der einzelnen Bits:

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 0 = 0:

Fase/Rundung wird vom Nachfolgesatz abgeleitet (Defaultwert).

Die Technologie der Fase/Rundung wird vom Nachfolgesatz bestimmt. Sätze ohne Bewegung (M-Befehle) oder Bewegung nur in der Applikaten zwischen zwei Bewegungssätzen in der Ebene werden vor der modalen Rundung ausgeführt

Bit 0 = 1:

Fase/Rundung wird vom Vorgängersatz abgeleitet.

Die Technologie der Fase/Rundung wird vom Vorgängersatz bestimmt. Sätze ohne Bewegung (M-Befehle) oder Bewegung nur in der Applikaten, zwischen zwei Bewegungssätzen in der Ebene werden nach der modalen Rundung ausgeführt.

20202	WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS			C02, C06	W1	
-	Maximale Satzanzahl ohne Verfahrbewegung bei WAB			BYTE	RESET	
-						
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	0	10	7/2	M

Beschreibung: Maximale Zahl der Sätze, die zwischen dem WAB-Satz und dem Verfahrersatz, der die Richtung der Anfahr- bzw. Abfahrtangente bestimmt, liegen darf.

20204	WAB_CLEARANCE_TOLERANCE			C06	W1	
mm	Richtungsumkehr bei WAB			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beim weichen An- und Abfahren muss der mit DISCL definierte Punkt, ab dem beim Zustellen von der Ausgangsebene aus mit niedrigerer Geschwindigkeit verfahren wird (G341) bzw. der Punkt, in dem die eigentliche Anfahrbewegung beginnt (G340), zwischen Ausgangsebene und Anfahrebene liegen.

Liegt dieser Punkt außerhalb dieses Intervalls, und die Abweichung ist kleiner oder gleich diesem Maschinendatum, wird angenommen, dass der Punkt in der An- bzw. Abfahrebene liegt.

Ist die Abweichung größer, wird der Alarm 10741 ausgegeben.

Beispiel:

Es wird von der Position Z = 20 angefahren. Die WAB-Ebene ist bei Z = 0. Der durch DISCL definierte Punkt muss deshalb zwischen diesen beiden Werten liegen. Liegt er zwischen 20.000 und 20.010 bzw. zwischen 0 und -0.010, so wird angenommen, es sei der Wert 20.0 bzw. 0.0 programmiert (unter der Voraussetzung, dass das MD den Wert 0.010 hat). Der Alarm wird ausgegeben, wenn die Position größer 20.010 oder kleiner -0.010 ist.

20210	CUTCOM_CORNER_LIMIT			C08, C06	W1	
Grad	Maximalwinkel für Ausgleichssätze bei Werkzeugradiuskorrektur			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	0.0	150.	7/2	M

Beschreibung: Bei sehr spitzen Außenecken kann es mit G451 zu langen Leerwegen kommen. Deshalb wird bei sehr spitzen Außenecken automatisch von G451 (Schnittpunkt) auf G450 (Übergangskreis, ggf mit DISC) umgeschaltet. Der Konturwinkel, ab dem diese automatische Umschaltung (Schnittpunkt ---> Übergangskreis) durchgeführt wird, kann in CUTCOM_CORNER_LIMIT vorgegeben werden.

20212	CUTCOM_CUSP_LIMIT			C08, C06	W1	
Grad	Maximalwinkel für Bahnüberschneidung bei Werkzeugradiuskorrektur			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.3, 0.3, 0.3, 0.3, 0.3, 0.3, 0.3, 0.3...	0.0	2.	7/2	M

Beschreibung: Bei sehr spitzen Außenecken (nahe 180 Grad) kann es aufgrund von Rundungsfehlern (begrenzte Auflösung der Positionen im NC-Programm) zu Überschneidungen am Umkehrpunkt der Bahn kommen, d.h. Satzübergänge, die eigentlich Außenecken sein sollten, werden mathematisch gesehen zu Innenecken.

Mit diesem Maschinendatum kann eingestellt werden, bis zu welcher Abweichung von 180 Grad eine Innenecke als Außenecken behandelt werden soll.

20220	CUTCOM_MAX_DISC			C08, C06	W1	
-	Maximaler Wert für DISC			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0...	0.0	75.0	7/2	M

Beschreibung: Mit G450 - Übergangskreis können keine scharfen Außenkonturecken entstehen, weil durch den Übergangskreis die Werkzeugmittelpunktsbahn so geführt wird, dass die WZ-Schneide auf der Außenecke (programmierte Position) stillsteht.

Sollen mit G450 trotzdem scharfe Außenecken bearbeitet werden, kann mit der Anweisung DISC im Programm eine Überhöhung programmiert werden. Dadurch wird aus dem Übergangskreis ein Kegelschnitt und die WZ-Schneide hebt von der Außenecke ab.

Der Wertebereich der Anweisung DISC beträgt 0 bis theoretisch 100 in Schritten von 1.

DISC = 0 ... Überhöhung abgeschaltet, Übergangskreis wirksam

DISC = 100 ... Überhöhung so groß, dass sich theoretisch ein Verhalten wie bei Schnittpunkt (G451) ergibt.

Programmierte Werte von DISC, die größer als in CUTCOM_MAX_DISC hinterlegt sind, werden ohne Meldung auf diesen Maximalwert begrenzt. Damit wird eine stark nichtlineare Änderung der Bahngeschwindigkeit vermieden.

Sonderfälle:

Sinnvolle Werte für DISC liegen in der Regel nicht über 50.

Die Eingabe von Werten >75 ist deshalb nicht möglich.

20230	CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT			C08, C06	W1	
-	Maximalwinkel für Schnittpunktberechnung bei WRK			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10....	0.0	150.	7/2	M

Beschreibung: Bei sehr flachen Außenecken nähern sich die Verfahren mit G450 (Übergangskreis) und G451 (Schnittpunkt) immer mehr an. In diesem Fall macht es keinen Sinn mehr, einen Übergangskreis einzufügen. Insbesondere bei der 5Achsbearbeitung darf an diesen Außenecken kein Übergangskreis eingefügt werden, weil es sonst im Bahnsteuerbetrieb (G64) zu Geschwindigkeitseinbußen kommt.

Deshalb wird bei sehr flachen Außenecken automatisch von G450 (Übergangskreis, ggf. mit DISC) auf G451 (Schnittpunkt umgeschaltet). Der Konturwinkel (in Grad), ab dem diese automatische Umschaltung (Übergangskreis ---> Schnittpunkt) durchgeführt wird, kann in CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT vorgegeben werden.

2.3 NC-Maschinendaten

20240	CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS	C08, C02	W1
-	Sätze für vorausschauende Konturberechnung bei WRK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	2 10000 7/2 M

Beschreibung: Gibt die Maximalzahl der Sätze mit Verfahreninformation in der Korrektorebene an, die für die Kollisionsüberwachung bei aktiver Radiuskorrektur gleichzeitig betrachtet werden.

20250	CUTCOM_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS	C08, C02	W1
-	Maximale Satzanzahl ohne Verfabrbewegung bei WRK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0 1000 7/2 M

Beschreibung: Während der aktiven WRK werden in der Regel nur Programmsätze mit Bewegungen von Geometrieachsen senkrecht zur aktuellen Werkzeugorientierung programmiert. Trotzdem können bei aktiver WRK auch einzelne Zwischensätze programmiert werden, die keine derartigen Weginformationen enthalten, wie z. B.:

- Bewegungen in Richtung der Werkzeugorientierung
- Bewegungen in Achsen, die keine Geometrieachsen sind
- Hilfsfunktionen
- allgemein: Sätze, die in den Hauptlauf gelangen und dort ausgeführt werden

Die maximale Anzahl dieser Zwischensätze wird durch dieses MD vorgegeben. Bei Überschreitung wird der Alarm 10762 "Zuviele Leersätze zwischen 2 Verfabrsätzen bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur" ausgelöst.

Hinweis:

Kommentarsätze, Rechensätze und Leersätze sind keine Zwischensätze im Sinne dieses MDs und können deshalb in beliebiger Anzahl (ohne Alarmauslösung) programmiert werden.

20252	CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS	EXP, C01, C08, C02	W1
-	Maximale Satzanzahl mit Korrekturunterdrückung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	0 1000 7/2 M

Beschreibung: Gibt die Maximalzahl der Sätze bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur an, in denen die Funktion "Radiuskorrektur konstant halten" (CUTCONON bzw. Neuprogrammierung von G41 / G42 bei aktiver WRK) aktiv sein darf.

Hinweis:

Die Beschränkung der Anzahl Sätze mit aktivem CUTONON ist notwendig, um auch in dieser Situation repositionieren zu können. Eine Erhöhung des Wertes dieses Maschinendatums kann zu einem erhöhten Speicherbedarf für NC-Sätze führen.

20254	ONLINE_CUTCOM_ENABLE	EXP, C01, C08	-
-	Echtzeit-Werkzeugradiuskorrektur erlaubt	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0 - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird die Online-Werkzeugradiuskorrektur freigegeben. Bei freigegebener Funktion reserviert die Steuerung nach POWER ON den für die Online-Werkzeugradiuskorrektur notwendigen Speicherplatz.

ONLINE_CUTCOM_ENABLE = 0:

Online-Werkzeugradiuskorrektur ist nicht möglich

ONLINE_CUTCOM_ENABLE = 1:
 Online-Werkzeugradiuskorrektur ist möglich

20256	CUTCOM_INTERS_POLY_ENABLE		C09	W1		
-	Schnittpunktverfahren für Polynome möglich		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Ist dieses Maschinendatum TRUE, können bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur die Übergänge an Außenecken, an denen Polynome (Splines) beteiligt sind, mit dem Schnittpunktverfahren behandelt werden. Ist das Maschinendatum FALSE, werden in diesem Fall immer Kegelschnitte (Kreise) eingefügt.
 Bei FALSE ist das Verhalten identisch mit dem in älteren Softwareständen als 4.0.

20262	SPLINE_FEED_PRECISION		EXP, C09, C05	-		
-	Zulässiger relativer Fehler der Bahngeschwindigkeit bei Spline		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001...	0.000001	1.0	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur ausgewertet, wenn MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS größer 0 ist.
 Der Faktor gibt an, wie groß der relative Fehler der Bahngeschwindigkeit bei Splines, Kompressor und Polynominterpolation sein darf. Je kleiner der Faktor ist, umso mehr Rechenzeit wird in der Vorverarbeitung benötigt.
 Außerdem wird dann mehr Speicher zur Darstellung der Bogenlängenfunktion benötigt (siehe MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS).
 Beispiel:
 SPLINE_FEED_PRECISION=0.1, programmierte Bahngeschwindigkeit=1000 mm/min.
 Die tatsächliche Bahngeschwindigkeit bei Polynom- und Spline Interpolation kann dann im Bereich von 900 mm/min bis 1100 mm/min schwanken.

20270	CUTTING_EDGE_DEFAULT		C11, C03	H2, W1		
-	Grundstellung der Werkzeugschneide ohne Programmierung		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-2	32000	7/2	M

Beschreibung: Default-Werkzeugschneide nach Werkzeugwechsel
 Wird nach einem Werkzeugwechsel keine Schneide programmiert, so wird die in MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT voreingestellte Schneiden-Nr. verwendet.
 Wert
 := 0
 Nach einem Werkzeugwechsel ist zunächst keine Schneide aktiv.
 Schneidenanwahl erfolgt erst bei D-Programmierung.
 := 1
 MD_SLMAXCUTTINGEDGENUMBER
 Nr. der Schneide (bis P4 gilt MD_SLMAXCUTTINGEDGENUMBER=9)
 := -1
 Schneidenummer des alten Werkzeug gilt auch für das neue Werkzeug.
 := -2

2.3 NC-Maschinendaten

Schneide (Korrektur) des alten Werkzeugs bleibt weiterhin aktiv; solange bis D programmiert wird. D.h. das alte WZ bleibt das aktive WZ, bis D programmiert wird. Oder anders formuliert: das WZ auf der Spindel bleibt solange das programmierte WZ, bis D programmiert wird.

Beispiel:

```
MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT = 1;
```

nach Werkzeugwechsel ist ohne die Programmierung einer Schneide die erste Schneide aktiv.

20272	SUMCORR_DEFAULT	C03	H2, W1			
-	Grundstellung Summenkorrektur ohne Programm	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-1	6	7/2	M

Beschreibung: Die Nummer der Summenkorrektur der Schneide, die aktiv wird, wenn eine neue Schneidenkorrektur aktiviert wird, ohne dass ein programmierter DL-Wert zur Verfügung steht.

```
Das MD18110 $MN_MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE
```

bestimmt den maximalen Wert, der sinnvollerweise eingegeben werden kann.

Wert Bedeutung

> 0 Nummer der Summenkorrektur

= 0 keine Summenkorrektur aktiv bei D-Programmierung

=-1 Die Summenkorrekturnummer zum vorher programmierten D wird verwendet.

Korrespondiert mit:

```
MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT.
```

20274	MULTITOOLLOC_DEFAULT	N09	-			
-	Nummer des Multitoolplatzes, dessen WZ bei T=Platz angewählt wird.	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	72	7/3	U

Beschreibung: Nur bei aktiver Funktion 'Multitool' plus 'T=Platz'-Programmierung von Bedeutung: Multitoolplatznummer des Platzes im Multitool, dessen WZ bei einem mit 'T=Platz' programmierten Werkzeugwechsel angewählt wird. Ist das WZ nicht einsatzfähig, so wird - bei entsprechender Konfiguration - versucht, ein Ersatz-WZ anzuwählen.

Falls das WZ auf dem mit 'T=Platz' programmierten Magazinplatz kein Multitool ist, dann hat MD20274 keinen Effekt.

Der Wert Null bedeutet speziell, dass bei Programmierung von 'T=Platz' die Multitoolplatznummer verwendet wird, die dem Wert der Multitoolposition entspricht.

Die Vorgabe des MDs kann verdrängt werden durch explizite Programmierung der Multitoolplatznummer mit dem Befehl MTL.

Der eingetragene Wert in MD20274 muss zum Programmierzeitpunkt einem Platz des Multitools entsprechen, das sich auf dem Magazinplatz befindet, der mit 'T=Platz' programmiert wurde.

Beispiel:

```
MD20274 $MC_MULTITOOLLOC_DEFAULT = 2;
```

T=5 ; 5 sei ein Magazinplatz mit einem Multitool. Wähle das WZ an, das sich auf Platz 2 dieses Multitools befindet.

T=5 MTL=1 ; 5 sei ein Magazinplatz mit einem Multitool. Wähle das WZ an, das sich auf Platz 1 dieses Multitools befindet. Die Programmierung von MTL verdrängt die Einstellung des MDs

20280	LIMIT_CHECK_MODE	EXP	-
-	Art der Endlagenprüfung	DWORD	RESET
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 1 1/1 M

Beschreibung: Mit diesem MD kann die Arbeitsweise der Software-Endlagen-Prüfung eingestellt werden. Es gibt dabei folgende Möglichkeiten:

0: Die Endlagen werden bei aktiver Transformation in Echtzeit geprüft

1: Die Endlagen werden bei aktiver Transformation präparativ geprüft.

20310	TOOL_MANAGEMENT_MASK	C09	P3 pl, P3 sl
-	Aktivierung der Werkzeugverwaltungsfunktionen	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x2, 0x2, 0x2, 0x2, 0x2, 0x2, 0x2, 0x2...	0 0xFFFFFFFF 7/2 M

Beschreibung: MD = 0: WZV inaktiv
 Bit 0 bis Bit4
 Bit 0=1: WZV aktiv
 Die Werkzeugverwaltungsfunktionen sind für den aktuellen Kanal frei geschaltet.
 Bit 1=1: WZV-Überwachungsfunktion aktiv
 Die Funktionen für die Überwachung der Werkzeuge (Standzeit und Stückzahl) werden frei geschaltet.
 Bit 2=1: OEM-Funktionen aktiv
 Es kann der Speicher für die Anwenderdaten genutzt werden (s. a. MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM bis MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM)
 Bit 3=1: Nebenplatzbetrachtung aktiv
 Bit 0 bis Bit 3 müssen wie beim MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK gesetzt sein.
 Bit 4=1: Die PLC hat die Möglichkeit, eine T-Vorbereitung mit geänderten Parametern noch einmal anzufordern.
 Mit diesem Bit wird der Quittierungsstatus "2", "7" und "103" freigegeben. Dadurch wird die WZ-Anwahl in NCK neu berechnet.
 Hinweis: Bit4=1 (PLC darf Werkzeug ablehnen) und Bit23=1 (Interpreter wählt Werkzeug aus) schließen sich gegenseitig aus.
 Bit 5 bis Bit 8
 Bit 5 und Bit 7 beziehen sich auf die Hauptspindel
 Bit 6 und Bit 8 beziehen sich auf die Nebenspindeln
 Bit 5 = 1: Die Kommandoausgabe gilt als erfolgt, wenn die interne Transportquittung + die Transportquittung vorliegen, d.h. wenn das Kommando vom PLC-Grundprogramm abgenommen wurde.
 (Das Bit 19=1 erlaubt zusätzlich eine Verhinderung des Satzwechsels (Hauptlauf) solange die verlangten Quittungen nicht vorliegen.)
 Bit 7 = 1: Die Kommandoausgabe gilt erst als abgeschlossen, wenn die Endequittung von PLC vorliegt, d.h. das Kommando wurde vom PLC-Anwenderprogramm mit Status "1" quittiert.
 (Das Bit 19=1 erlaubt zusätzlich eine Verhinderung des Satzwechsels (Hauptlauf) solange die verlangten Quittungen nicht vorliegen.)
 Bit 5 und Bit 7 (alternativ Bit 6 und Bit 8) schließen sich gegenseitig aus!
 Es sind nur folgende Kombinationen zulässig:
 Bit 5: ...0...1...0
 Bit 7: ...0...0...1

2.3 NC-Maschinendaten

Bei der Defaulteinstellung, d.h. Bit 5 bis 8 = 0, erfolgt die Synchronisation in dem Satz, in dem erstmalig eine Schneide angewählt wird.

Das Setzen dieser Bits verzögert die Satzbearbeitung.

Bit 9 bis Bit 11

Bit 9: reserviert für Testzwecke

kann auch vom Maschinenbauer in der Testphase benutzt werden, solange das PLC-Programm den WZ-Wechsel noch nicht beherrscht

Bit 10=1: M06 wird verzögert, bis die Vorbereitung vom PLC-Anwenderprogramm abgenommen wurde.

Das Wechselkommando wird erst mit erhaltener Vorbereitungsquittung ausgegeben. Das kann z.B. der Status "1" oder "105" sein.

Bit 10=0: Die Ausgabe des Wechselkommandos erfolgt ohne Verzögerung, unmittelbar nach dem Vorbereitungscommando.

Bit 11=1: Der WZ-Vorbereitungsbefehl (PLC Kommandonummern = 2, 4, 5) wird auch dann durchgeführt, wenn schon der selbe WZ-Vorbereitungsbefehl erfolgt ist! (Kommandos 4, 5 beinhalten die WZ-Vorbereitung)

Bsp. (WZ-Wechsel erfolgt mit M6 (PLC Kommandonr.=3):

```
T="WZ1"; WZ-Vorbereitung
```

```
M6; WZ-Wechsel
```

```
T="WZ2"; 1. WZ-Vorbereitung nach M6 (für denselben WZ-Halter)
```

```
; wird immer an PLC ausgegeben
```

```
T="WZ2"; 2. WZ-Vorbereitung - wird nur als Kommando an PLC ausgegeben, falls Bit 11 = 1 ist
```

```
; Diese WZ-Vorbereitung zählt als erste, wenn sich seit der vorherigen WZ-Vorb. der Zustand des Werkzeugs so geändert hat, dass es nicht mehr einsatzfähig wäre.
```

Das kann z.B. ein asynchrones Entladen des Werkzeugs sein. Diese WZ-Vorb. versucht dann, ein Ersatz-WZ anzuwählen.

Bit 11=0: Der Vorbereitungscommando kann für ein Werkzeug nur einmal ausgegeben werden.

Bit 12 bis Bit 14

Bit 12=1: Der Vorbereitungscommando (PLC Kommandonummern = 2, 4, 5) wird auch durchgeführt, wenn das Werkzeug schon in der Spindel/dem WZ-Halter ist.

```
T="WZ1"; WZ-Vorbereitung
```

```
M6; WZ-Wechsel
```

```
T="WZ1"; WZ ist schon auf dem WZ-Halter
```

```
; 1. WZ-Vorbereitung nach M6 (für denselben WZ-Halter)
```

```
; wird nur an PLC ausgegeben, falls Bit 12 = 1 ist
```

```
; Ein nicht einsatzfähiges (z.B. gesperrt wegen WZ-Überwachung) WZ auf dem WZ-Halter zählt als nicht auf dem Halter seiend. Diese WZ-Vorb. versucht dann, ein Ersatz-WZ anzuwählen.
```

```
T="WZ2"; 2. WZ-Vorbereitung - für die Ausgabe gelten die Regeln des Bits 11
```

Bit 12=0: Der Vorbereitungscommando wird nicht ausgeführt, wenn sich das Werkzeug bereits in der Spindel befindet.

Bit 13=1: Bei Reset werden die Befehle aus dem Diagnosepuffer im passiven Filesystem abgelegt (TCTRA xx.MPF unter Teileprogramm). Dieses File wird von der Hotline benötigt.

Die Werkzeugabläufe werden nur bei Systemen mit ausreichend Speicher (NCU572, NCU573) im Diagnosepuffer aufgezeichnet.

Bit 14=1: Reset-Mode

WZ- und Korrekturanwahl entsprechend den Einstellungen der MD20110

```
$MC_RESET_MODE_MASK und MD20112 $MC_START_MODE_MASK.
```

Bit 14=0: Kein Reset-Mode

Bit 15 bis Bit 19

Bit 15=1: Es erfolgt kein Rücktransport des Werkzeugs bei mehreren Vorbereitungsbefehlen (Tx->Tx).

Bit 15=0: Es erfolgt ein Rücktransport des Werkzeuges aus evt. definierten Zwischenspeichern.

Bit 16=1: T=Platznummer ist aktiv

Bit 16=0: T="WZ-Name"

Bit 17=1: Start/Stopp der Standzeitdekrementierung ist über die PLC im Kanal DB 2.1...DBx 1.3 möglich.

Bit 18=1: Aktivierung der Überwachung "letztes Werkzeug der Werkzeuggruppe"

Bit 18 verlängert den Suchvorgang nach einem geeigneten Werkzeug, vor allem, wenn viele gesperrte Ersatzwerkzeuge vorhanden sind.

Bit 18=0: keine Überwachung auf "letztes Werkzeug der Werkzeuggruppe"

Bit 19=1: die durch die Bit 5...8 bestimmten Synchronisationen beziehen sich auf den Hauptlauf-Satz, d.h. es erfolgt kein Satzwechsel, bis die verlangten Quittungen vorliegen

Bit 19 in Verbindung mit gesetzten Bits 5, 6, 7, 8 verzögern die Satzverarbeitung.

Bit 19=0: die durch die Bit 5...8 bestimmten Synchronisationen beziehen sich auf die WZV-Kommandoausgabe, d.h. es erfolgt keine Satzwechselverzögerung

Bit 20 bis Bit 24

Bit 20=0: Bei PLC-Signal "Programmtest aktiv" werden die erzeugten Kommandos nicht an die PLC ausgegeben. NCK quittiert die Kommandos selbst. Magazin- und Werkzeugdaten werden nicht verändert.

Bit 20=1: Bei PLC-Signal "Programmtest aktiv", werden die erzeugten Kommandos an die PLC ausgegeben. Je nach Art der Quittierung können dabei WZ-/Magazindaten in NCK verändert werden. Werden die Quittierungsparameter für das "Zielmagazin" mit den Werten des "Quellmagazins" belegt, so erfolgt kein WZ-Transport und damit auch keine Datenänderung in NCK.

Bit 21=0: Standardeinstellung: ignoriere bei WZ-Anwahl den WZ-Zustand ?W?

Bit 21=1: WZe im Zustand "W" können nicht durch einen anderen WZ-Wechsel, WZ-Vorbereitungsbefehl angewählt werden.

Bit 22=1: Funktion "WZ-Untergruppen"

\$TC_TP11[x] ist der Gruppierungs- bzw. Selektionsparameter

Bit 23=0: Standardeinstellung

Die WZV wählt das WZ optimal sicher im Hauptlauf an, d.h. der Interpreter muss eventuell bei der Korrekturanwahl auf das Ende der WZ-Anwahl warten.

Bit 23=1: Für Einfachanwendungen

Der Interpreter wählt das WZ selbst aus, d.h. es ist keine Synchronisation mit dem Hauptlauf bei der Korrekturanwahl nötig. (Falls WZ nach Anwahl, aber vor Einwechseln Einsatzfähigkeit verliert, kann nicht korrigierbarer Alarm die Folge sein.)

Hinweis: Bit4=1 (PLC darf Werkzeug ablehnen) und Bit23=1 (Interpreter wählt Werkzeug aus) schließen sich gegenseitig aus.

Bit 24=0: Standardeinstellung

Falls die PLC Kommandos 8 und 9 (Asynchroner Transfer) ein WZ auf einen für ein anderes WZ reservierten Platz bewegen wollen, so wird das mit Alarm abgewiesen.

Bit 24=1: Falls die PLC Kommandos 8 und 9 ein WZ auf einen für ein anderes WZ mit "reserviert für WZ aus Zwischenspeicher" (Bitwerte="H4" reservierten Platz bewegen sollen, so ist das möglich. Diese Platzreservierung wird dazu vor der Ausführung der Bewegung entfernt ("reserviert für neu zu beladenes WZ" (Bitwert="H8") bleibt wirksam).

Korrespondierend mit:

MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK

MD20320 \$MC_TOOL_TIME_MONITOR_MASK

MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME

MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK

2.3 NC-Maschinendaten

MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER

MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

20320	TOOL_TIME_MONITOR_MASK			C06, C09	-	
-	Zeitüberwachung für WZ im Werkzeughalter			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Aktivierung der Werkzeug-Zeitüberwachung für die Werkzeug-Halter bzw. Spindeln 1...x. Sobald die Bahnachsen verfahren werden (nicht bei G00, immer bei G63), werden die Werkzeug-Zeitüberwachungsdaten der aktiven D-Korrektur für das Werkzeug, das sich im gewählten Werkzeug-Halter befindet, der zugleich Master-Werkzeug-Halter ist, aktualisiert.
 Bit 0...x-1: Überwachung des Werkzeugs im Werkzeug-Halter 1...x

20350	TOOL_GRIND_AUTO_TMON			C06, C09	-	
-	Aktivierung der Werkzeugüberwachung. 0/1: Überwachung aus/ ein.			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Festlegung, ob bei der Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eines Schleifwerkzeugs mit Überwachung (ungerader Typnummer Typ 401 - 499) automatisch die Werkzeug-überwachung eingeschaltet wird.
 TOOL_GRIND_AUTO_TMON = 1 : automatische Überwachung eingeschaltet
 TOOL_GRIND_AUTO_TMON = 0 : automatische Überwachung ausgeschaltet

20360	TOOL_PARAMETER_DEF_MASK			C09	M5, P1, W1	
-	Definition der Werkzeug-Parameter			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x7FFFFF	7/2	M

Beschreibung: Definition der Wirkung der Werkzeug-Parameter.
 Bit Nr. Bedeutung bei gesetztem Bit

 Bit 0: (LSB):
 Bei Dreh- und Schleifwerkzeugen wird der Verschleißparameter der Planachse als Durchmesserwert eingerechnet.
 Bit 1:
 Bei Dreh- und Schleifwerkzeugen wird die Werkzeuglängenkomponente der Planachse als Durchmesserwert eingerechnet.
 Bit 2:
 Ist eine Werkzeuglängenkorrektur als Durchmesserwert eingerechnet, darf das Werkzeug nur in der Ebenen benutzt werden, die bei Werkzeuganwahl aktiv war. Ist dieses Bit gesetzt, führt ein Ebenenwechsel zu einem Alarm.
 Bit 3:
 Nullpunktverschiebungen in Frames in der Planachse werden als Durchmesserwert eingerechnet.
 Bit 4:
 PRESET-Wert wird als Durchmesserwert eingerechnet
 Bit 5:
 Externe Nullpunktverschiebung in der Planachse als Durchmesserwert einrechnen
 Bit 6:

Istwerte der Planachse als Durchmesserwert lesen (AA_IW, AA_IEN, AA_IBN, AA_IB, Achtung: aber nicht AA_IM)

Bit 7:

Anzeige aller Istwerte der Planachse als Durchmesserwert unabhängig vom G-Code der Gruppe 29 (DIAMON / DIAMOF)

Bit 8:

Anzeige des Restwegs im WKS immer als Radius

Bit 9:

Beim DRF-Handradverfahren einer Planachse wird nur der halbe Weg des vorgegebenen Inkrements verfahren (MD11346 \$MN_HANDWH_TRUE_DISTANCE = 1 vorausgesetzt).

Bit10:

Den Werkzeuganteil eines aktiven orientierbaren Werkzeugträgers auch dann wirksam werden lassen, wenn kein Werkzeug aktiv ist.

Bit11:

Der Werkzeugparameter \$TC_DP6 wird nicht als Werkzeugradius, sondern als Werkzeugdurchmesser interpretiert.

Bit12:

Der Werkzeugparameter \$TC_DP15 wird nicht als Verschleiß des Werkzeugradius, sondern als Verschleiß des Werkzeugdurchmessers interpretiert.

Bit13:

Beim Joggen von Kreisen ist die Kreismittelpunktskoordinate immer ein Radiuswert, siehe SD42690 \$SSC_JOG_CIRCLE_CENTRE.

Bit14:

Absolutwerte der Planachse bei Zyklenmasken im Radius

Bit15:

Inkrementalwerte der Planachse bei Zyklenmasken als Durchmesser

Bit16:

Bei SUG (GWPSON/TMON) werden die Werkzeugparameter Werkzeuglänge, Verschleiß und Basismaß als Durchmesserwerte interpretiert

Bit17:

Bei Schneidenlagenkorrektur (CUTMOD) für Dreh- und Schleifwerkzeuge wird die Schneidebene zur Berechnung der Korrekturwerte in die Bearbeitungsebene gedreht. Ist dieses Bit nicht gesetzt, wird statt dessen die Schneide in die Bearbeitungsebene projiziert.

Bit18:

Bei Schneidenlagenkorrektur (CUTMOD) für Dreh- und Schleifwerkzeuge immer die aktive Ebene (G17 - G19) verwenden. Ist dieses Bit nicht gesetzt, hat die Bestimmung der Ebene durch das Settingdatum SD42940 \$SSC_TOOL_LENGTH_CONST Vorrang vor der Ebenenbestimmung durch die G-Code-Gruppe 6 (Ebenenwahl, G17 - G19).

Bit19:

Die durch einen orientierbaren Werkzeugträger verursachte Orientierungsänderung eines Werkzeugs auch dann wirksam werden lassen, wenn kein Werkzeug aktiv ist. Dieses Bit ist nur dann wirksam, wenn auch das Bit 10 gesetzt ist.

Bit20:

Ist dieses Bit Null und enthalten die Werkzeugparameter \$TC_DP10 (Halterwinkel) und / oder \$TC_DP24 (Freiwinkel) den Wert 0, werden bei der Funktion CUTMOD zur Berechnung der modifizierten Schneidenlage und der modifizierten Schnittrichtung die folgenden Default-Werte zu Grunde gelegt:

Halterwinkel 112.5 Grad bei Schneidenlagen 1 - 4

Halterwinkel 67.5 Grad bei Schneidenlagen 5 - 8

Freiwinkel 22.5 Grad bei Schneidenlagen 1 - 4

Freiwinkel 67.5 Grad bei Schneidenlagen 5 - 8

20380	TOOL_CORR_MODE_G43G44	C01, C08, C11	-
-	Behandlung der Werkzeuglängenkorrektur bei G43 / G44	BYTE	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			2
			7/2
			M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt im ISO-Mode M (G43 / G44) die Art, wie mit H programmierte Längenkorrekturen verarbeitet werden.

0: Modus A
Die Werkzeuglänge H wirkt immer auf die dritte Geometrieachse (in der Regel Z)

1: Modus B
Die Werkzeuglänge H wirkt abhängig von der aktiven Ebene auf eine der drei Geometrieachsen und zwar bei
G17 auf die 3. Geometrieachse (in der Regel Z)
G18 auf die 2. Geometrieachse (in der Regel Y)
G19 auf die 1. Geometrieachse (in der Regel X)

In diesem Modus können durch mehrfache Programmierung Korrekturen in allen drei Geometrieachsen aufgebaut werden, d.h. durch die Aktivierung einer Komponente wird die in einer anderen Achse eventuell bereits wirksame Längenkorrektur nicht gelöscht.

2: Modus C
Die Werkzeuglänge wirkt unabhängig von der aktiven Ebene in der Achse, die gleichzeitig mit H programmiert wurde. Im übrigen ist das Verhalten wie bei B.

20382	TOOL_CORR_MOVE_MODE	C01, C08	-
-	Herausfahren der Werkzeuglängenkorrektur	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0
			-
			7/2
			M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt, wie die Werkzeuglängenkorrekturen herausgefahren werden.

0: Eine Werkzeuglängenkomponente wird nur herausgefahren, wenn die zugehörige Achse programmiert wurde (Verhalten wie in bisherigen Softwareständen)

1: Werkzeuglängen werden immer sofort herausgefahren, unabhängig davon, ob die zugehörigen Achsen programmiert sind oder nicht.

20384	TOOL_CORR_MULTIPLE_AXES	C01, C08, C11	-
-	Werkzeuglängenkorrektur in mehreren Achsen gleichzeitig	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0
			-
			7/2
			M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum bestimmt bei der Werkzeuglängenkorrektur im ISO-Mode M (ISO2) (G43 / G44), ob es im Modus C (Auswahl der Achse, auf die die Korrektur wirkt, durch Angabe des betreffenden Achsbuchstabens) zulässig sein soll, dass die Korrektur gleichzeitig auf mehrere Achsen wirkt.

Ist dieses Maschinendatum 1, ist diese Art der Programmierung erlaubt, andernfalls wird dies mit einem Alarm abgelehnt.

2.3 NC-Maschinendaten

20390	TOOL_TEMP_COMP_ON			C01, C08	K3, W1	
-	Aktivierung der Temperaturkompensation für Werkzeuglänge			BOOLEAN	RESET	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Temperaturkompensation in Werkzeugrichtung aktiviert (s. auch SD42960 \$SC_TOOL_TEMP_COMP)

20392	TOOL_TEMP_COMP_LIMIT			C01, C08	W1	
mm	Maximale Temperaturkompensation für Werkzeuglänge			DOUBLE	RESET	
-						
-	3	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, ...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt bei der Temperaturkompensation für die Werkzeuglänge den zulässigen Maximalwert für jede Geometrieachse an.
Wird ein Temperaturkompensationswert vorgegeben, der größer als dieser Grenzwert ist, wird dieser ohne Alarm begrenzt.

20396	TOOL_OFFSET_DRF_ON			C01, C08	-	
-	Handradüberlagerung in Werkzeugrichtung			BOOLEAN	RESET	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Handradüberlagerung in Werkzeugrichtung aktiviert. Ist dieses Maschinendatum gesetzt, wirkt eine aktive Handradüberlagerung in der Achse, die der Länge L1 des aktiven Werkzeugs zugeordnet ist, in der Richtung, die durch die Werkzeugorientierung bestimmt ist.
Beispiel:
Es ist G17 aktiv, das Werkzeug ist ein Fräswerkzeug, die Werkzeuglänge L1 ist deshalb der Z-Achse (der 3. Geometrieachse) zugeordnet.
Wird das Werkzeug (z.B. bei aktiver 5-Achstransformation) um 90 Grad um die Y-Achse gedreht, so dass es in X-Richtung zeigt, wirkt eine Handradüberlagerung in der 3. Achse in der X-Achse.

20400	LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK			EXP, C05	B1	
-	Lookahead Folgesatzgeschwindigkeit			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Zur SW-internen Funktionsoptimierung.

20430	LOOKAH_NUM_OVR_POINTS			EXP, C02, C05	B1	
-	Anzahl Override-Eckwerte bei Lookahead			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Zur SW-internen Funktionsoptimierung.

20440	LOOKAH_OVR_POINTS			EXP, C05	B1	
-	Korrekturschalter-Eckwerte bei Lookahead			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0,...	0.2	2.0	7/2	M

Beschreibung: Zur SW-internen Funktionsoptimierung.

20443	LOOKAH_FFORM			EXP, C05	-	
-	Aktivieren des erweiterten LookAhead			BYTE	NEW CONF	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Das Datum legt fest für welche Technologiegruppen der erweiterte LookAhead aktiv ist.
Wert 0: Standard-LookAhead
Wert 1: Erweitertes LookAhead
Wert 2: reserviert
z.B. MD20443 \$MC_LOOKAH_FFORM[4]=1; D.h. Aktivierung für DYNFINISH.
Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
Beim Wechsel zwischen Standard-LookAhead und erweitertem LookAhead bzw. umgekehrt wird der Bahnsteuerbetrieb durch einen interpolatorischen Stopp unterbrochen.

20450	LOOKAH_RELIEVE_BLOCK_CYCLE			EXP, C05	B1	
-	Entlastungsfaktor für die Satzwechselzeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Satzwechselprobleme treten aus folgendem Grund auf:
Die Verfahrenlänge der abzuarbeitenden NC-Sätze ist so kurz, dass die LookAhead-Funktion die Maschinengeschwindigkeit reduzieren muss um der Satzaufbereitung genügend Zeit zur Verfügung zu stellen. In dieser Situation kann ein ständiges Abbremsen und Beschleunigen der Bahnbewegung auftreten.
Mit diesem Datum wird festgelegt, wie sehr derartige Geschwindigkeits-Schwankungen gedämpft werden sollen.
Sonderfälle:
Sinnvoll sind Werte bis ca. 1.0.
Der Wert 0.0 bedeutet: Funktion ist deaktiviert.

20455	LOOKAH_FUNCTION_MASK			EXP, C05	-	
-	Sonderfunktionen des Look Ahead			UBYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0	0x7	7/2	M

Beschreibung: Sonderfunktionen des Look Ahead:
Bit 0 = 1:
Die Safety Integrated Sollwertbegrenzung wird bereits im Look Ahead berücksichtigt. Aus ihr wird eine satzweite Begrenzung der Bahngeschwindigkeit berechnet, die neben den übrigen Begrenzungen (z.B. Override) wirkt.
Bit 1 = 1:

2.3 NC-Maschinendaten

Die Funktion von Bit 0 wird erweitert, sodass aus der Safety Integrated Sollwertbegrenzung für verschiedene Bereiche des Satzes auch verschiedene Begrenzungen der Bahngeschwindigkeit berechnet werden. Im Vergleich zur Funktionalität von Bit 0 kann dadurch die Achsgeschwindigkeit näher an (aber weiterhin unterhalb) der Safety Integrated Sollwertbegrenzung verlaufen.

Bit 2 = 1:

Reserviert

Korrespondiert mit:

MD36931 \$MA_SAFE_VELO_LIMIT

MD36933 \$MA_SAFE_DES_VELO_LIMIT

20463	FIFOCTRL_ADAPTION			EXP, C05	-	
-	Adaption der IPO-Puffer Steuerung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	0,0	1,0	1/1	M

Beschreibung: Das MD legt fest, wie stark die IPO-Puffer Steuerung (FIFOCTRL) bei vollem Puffer den Bahnvorschub beeinflussen soll.

0.0 bedeutet, dass die IPO-Puffer Steuerung bei vollem IPO-Puffer aufhört den Bahnvorschub zu begrenzen. Dies verkürzt die Bearbeitungszeit kann aber das Risiko eines Leerlaufes des IPO-Puffers vergrößern.

1.0 bedeutet, dass die IPO-Puffer Steuerung bei vollem IPO-Puffer weiter den Bahnvorschub regelt und somit einen zu schnellen Leerlauf des IPO-Puffers vermeidet. Dies führt zu weniger starken Schwankungen des IPO-Puffer-Füllstandes. Es muss allerdings mit einer längeren Bearbeitungszeit gerechnet werden.

Werte zwischen 0.0 und 1.0 ermöglichen einen fließenden Übergang vom altem hin zum neuen Verhalten.

Korrespondiert mit:

FIFOCTRL

20464	PATH_MODE_MASK			EXP, C05	-	
-	Bahnverhalten			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xffff	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann das Bahnverhalten beeinflusst werden

Bit0:

Werden im Satz ausschließlich Rundachsen als Bahnachsen mit aktiven G700 verfahren, entspricht die programmierte Rundachsgeschwindigkeit

0: [grad/min]

1: [25.4*grad/min]

20470	CPREC_WITH_FFW			EXP, C06, C05	K6	
-	Programmierbare Konturgenauigkeit			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird das Verhalten der programmierbaren Funktion CPRECON festgelegt.

0: die Funktion CPRECON ist bei gleichzeitig aktiver Vorsteuerung unwirksam.

1: CPRECON ist auch bei Vorsteuerung wirksam.

2: Wie 1, die Funktion wird aber mit MD32415 \$MA_EQUIV_CPREC_TIME parametrisiert.

3: Wie 2, aber eine eventuell mit CTOL programmierte Konturgenauigkeit hat Vorrang vor SD42450 \$SC_CONTPREC.

4: CPRECON ist unabhängig von der Vorsteuerung und Ruckfilter wirksam. Es wird ausschließlich MD32415 \$MA_EQUIV_CPREC_TIME in der Berechnung des Konturfehlers betrachtet. Alle Zeitkonstanten, die Einflüsse auf den Konturfehler haben, müssen aufsummiert im MD32415 \$MA_EQUIV_CPREC_TIME eingetragen werden.

5: Wie 4, aber eine eventuell mit CTOL programmierte Konturgenauigkeit hat Vorrang vor SD42450 \$SC_CONTPREC.

Die Werte 0 und 1 werden nicht mehr empfohlen. Sie stellen lediglich noch die Kompatibilität zu älteren Softwareständen her.

Korrespondiert mit:

SD42450 \$SC_CONTPREC

SD42460 \$SC_MINFEED

MD32415 \$MA_EQUIV_CPREC_TIME

20476	ORISON_STEP_LENGTH			EXP	F2	
mm	Bahnlänge für Satzunterteilung bei ORISON			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5, 0,5...	0,001	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird die Bahnlänge der Teilsätze eingestellt, wie sie bei der Orientierungsglättung mit ORISON gebildet werden.
 Damit dieses Datum wirksam wird, muss das Zerteilen von Sätzen bei ORISON mit dem MD20478 \$MC_ORISON_MODE ermöglicht sein (Wert 100).
 Wenn für dieses MD eine Länge eingestellt wird, die deutlich kürzer als die Standardlänge von 0.5 mm ist, kann es zu Problemen mit der Performance und der Wirkung der Orientierungsglättung bei großen Toleranzen kommen. Wenn diese Länge verringert wird, muss in der Regel auch der Satzpuffer für die Orientierungsglättung (MD28590 \$MC_MM_ORISON_BLOCKS) vergrößert werden, damit die Orientierungsglättung noch über eine hinreichend große Bahnlänge wirken kann.

20478	ORISON_MODE			EXP	F2	
-	Mode der Orientierungsglättung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0	3232	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem MD kann die Arbeitsweise der Orientierungsglättung mit ORISON eingestellt werden.
 Dabei haben die Einerstellen, Zehnerstellen, Hunderterstellen und Tausenderstelle eine getrennte Bedeutung.
 Es gibt dabei folgende Möglichkeiten:
 Mit den Einerstellen dieses Datums wird die Art der Glättung: Rundachs- oder Vektorglättung festgelegt.
 xx0: Art der Glättung ist festgelegt durch den aktiven G-Code der 51. G-Code Gruppe:
 ORIAXES aktiv: Rundachsglättung, ORIAXES nicht aktiv (z.B. ORIVECT): Vektorglättung.
 xx1: Vektorglättung unabhängig vom aktiven G-Code der 51. G-Code Gruppe
 xx2: Rundachsglättung unabhängig vom aktiven G-Code der 51. G-Code Gruppe
 Mit den Zehnerstellen kann die Wirkung der Glättung verändert werden:
 x0x: Es wird über die gesamte Bahnlänge geglättet.
 x1x: Es wird homogen über die Verfahrlänge der Orientierungsachsen geglättet.

2.3 NC-Maschinendaten

x2x: Toleranzänderungen werden satzsynchron wirksam. Im anderen Fall wird eine Änderung der Toleranz stufenweise über eine bestimmte Bahnlänge wirksam. Dies führt in der Regel zu einem homogeneren Verlauf der Orientierung. Diese Einstellmöglichkeit spielt nur dann eine Rolle, falls die Sätze unterteilt werden (Hunderterstelle dieses Maschinendatums lxx). Falls die Sätze nicht unterteilt werden, wird eine eventuelle Toleranzänderung immer satzsynchron wirksam.

Mit der Hunderterstelle kann eingestellt werden, ob die Glättung auf den programmierten Originalsätzen oder auf geeignet unterteilten Sätzen arbeitet:

0xx: Die programmierten Sätze werden nicht unterteilt. Die Wirkung der Glättung der Orientierung hängt stark von der programmierten Satzstruktur ab.

1xx: Die programmierten Sätze werden unterteilt, sodass die Orientierungsglättung insgesamt einen homogeneren Verlauf der Orientierung erzeugen kann.

Es werden nur solche Sätze unterteilt, in denen ein Kompressor (COMPCAD, COMPCURV, COMPON) aktiv ist.

2xx: Die programmierten Sätze werden unterteilt, sodass die Orientierungsglättung insgesamt einen homogeneren Verlauf der Orientierung erzeugen kann.

Es werden alle programmierten Sätze unterteilt unabhängig davon, ob in darin ein Kompressor (COMPCAD, COMPCURV, COMPON) aktiv ist.

Mit der Tausenderstelle kann eingestellt werden, wie die Toleranzvorgabe für die Orientierungsglättung erfolgt:

0xxx: Die Toleranzvorgabe erfolgt nach den üblichen Regeln, d.h. bei Programmierung von OTOL = <...> wird der damit programmierte Wert wirksam, im anderen Fall der Wert des SD \$SC_ORISON_TOL. Der G0 Toleranz Faktor wird

immer eingerechnet (Wert des MD20560 \$MC_GO_TOLERANCE_FACTOR bzw. mit STOLF = <...> programmierter Wert.

1xxx: Die Toleranzvorgabe erfolgt immer mit dem SD42678 \$SC_ORISON_TOL, unabhängig von einer evtl. Programmierung von OTOL = <...>.

2xxx: Der G0 Toleranz Faktor wird nicht eingerechnet. Dies erfolgt sowohl für die Toleranzvorgabe mit OTOL = <...> als auch mit SD42678 \$SC_ORISON_TOL.

Die beiden Zahlenwerte können miteinander kombiniert werden.

20480	SMOOTHING_MODE			EXP	B1	
-	Verhalten des Überschleifens mit G64x			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	75744	7/7	U

Beschreibung:

Konfiguration des Überschleifens mit G641 und G642 bzw. G643.

Das MD ist dezimal kodiert. Die Einerstellen definieren das Verhalten bei G643 und die Zehnerstellen das Verhalten bei G642. Mit der Hunderterstelle kann festgelegt werden, ob bei G641 bzw. G642 die Achsen evtl. innerhalb des Überschleifbereichs beschleunigt werden oder ob sie mit konstanter Geschwindigkeit fahren. Mit der Tausender- und der Zehntausenderstelle wird das Überschleifen mit G644 konfiguriert.

x0: Bei G643 werden achsspezifischen Toleranzen verwendet. Diese werden mit den achsspezifischen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL eingestellt.

x1: Bei G643 werden beim Überschleifen für die Geometrieachsen die Konturtoleranz SD42465 \$SC_SMOOTH_CONTUR_TOL verwendet. Die restlichen Achsen werden überschleifen unter Verwendung der achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL.

x2: Die Orientierungsbewegung wird überschleifen unter Verwendung der Winkeltoleranz SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL. Für alle anderen Achsen werden die achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL verwendet.

x3: Kombination der beiden Möglichkeiten 01 und 02. D.h. es werden bei G643 die Toleranzen SD42465 \$SC_SMOOTH_CONTUR_TOL und SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL verwendet. Weitere Achsen werden mit achsspezifischer Toleranz überschleifen.

x4: Bei G643 wird die mit ADIS= bzw. ADISPOS= programmierte Überschleiflänge verwendet. Die Vorgabe von evtl. achsspezifischen Toleranz bzw. der Kontur- und Orientierungstoleranz wird ignoriert.

0x: Bei G642 werden achsspezifischen Toleranzen verwendet. Diese werden mit den achsspezifischen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL eingestellt.

1x: Bei G642 werden beim Überschleifen für die Geometrieachsen die Konturtoleranz verwendet. Die restlichen Achsen werden überschleift unter Verwendung der achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL.

2x: Die Orientierungsbewegung bei G642 wird überschleift unter Verwendung der Winkeltoleranz SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL. Für alle anderen Achsen werden die achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL verwendet.

3x: Kombination der beiden Möglichkeiten 10 und 20. D.h. es werden bei G642 die Toleranzen SD42465 \$SC_SMOOTH_CONTUR_TOL und SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL verwendet. Weitere Achsen werden mit achsspezifischer Toleranz überschleift.

4x: Bei G642 wird die mit ADIS= bzw. ADISPOS= programmierte Überschleiflänge verwendet. Die Vorgabe von evtl. achsspezifischen Toleranz bzw. der Kontur- und Orientierungstoleranz wird ignoriert.

Mögliche Werte der Hunderterstelle (Festlegung der Bahngeschwindigkeit beim Überschleifen):

0xx: Innerhalb des Überschleifbereichs wird ein Profil der Grenzgeschwindigkeit berechnet, wie es sich aus den vorgegebenen maximalen Werte für Beschleunigung und Ruck der beteiligten Achsen bzw. der Bahn ergibt. Dies kann zu einem Ansteigen der Bahngeschwindigkeit in dem Überschleifbereich führen, und damit zu einem Beschleunigen der beteiligten Achsen.

1xx: Für Überschleifsätze mit G641 wird kein Profil der Grenzgeschwindigkeit berechnet. Es wird nur eine konstante Grenzgeschwindigkeit festgelegt. Damit wird verhindert, dass beim Überschleifen mit G641/G642 die beteiligten Achsen im Überschleifbereich eventuell beschleunigt werden. Diese Einstellung kann jedoch unter Umständen, insbesondere bei großen Überschleifbereichen, dazu führen, dass in Überschleifsätzen mit zu kleiner Geschwindigkeit gefahren wird.

2xx: Kein Geschwindigkeitsprofil für G642 und G645 (Beschreibung siehe den obigen Fall).

4xx: Die "effektive" Bahngeschwindigkeit in einem Überschleifsatz bleibt nach Möglichkeit konstant, sofern es die Dynamik der Achsen zulässt. Im Unterschied zur Standardeinstellung werden bei dieser Einstellung die Überschleifsätze auch als Bahn interpoliert.

Mögliche Werte für die Tausenderstelle (Konfiguration von G644):

0xxx: Beim Überschleifen mit G644 werden die mit dem MD COMPRESS_POS_TOL angegebenen maximalen Abweichungen jeder Achse eingehalten. Falls die Dynamik der Achse es zulässt wird dabei evtl. die vorgegebene Toleranz nicht ausgenutzt.

1xxx: Beim Überschleifen mit G644 wird der Überschleifabstand vorgegeben.

2xxx: Beim Überschleifen mit G644 wird die maximal auftretende Frequenz der Überschleifbewegung jeder Achse begrenzt. Die maximale Frequenz wird mit dem MD32440 \$MA_LOOKAH_FREQUENCY angegeben.

3xxx: Beim Überschleifen mit G644 werden weder die Toleranz noch der Überschleifabstand überwacht. Jede Achse fährt mit maximal möglicher Dynamik um eine Ecke. Bei SOFT wird hierbei sowohl die maximale Beschleunigung als auch der maximale Ruck jeder Achse eingehalten. Bei BRISK wird der Ruck nicht begrenzt, sondern jede Achse fährt mit maximal möglicher Beschleunigung.

4xxx: Beim Überschleifen mit G644 werden die mit dem MD COMPRESS_POS_TOL angegebenen maximalen Abweichungen jeder Achse eingehalten. Dabei wird im Unterschied zu dem dem Wert 0xxx nach Möglichkeit die vorgegebene Toleranz ausgenutzt. Dabei erreicht dann die Achse nicht ihre maximal mögliche Dynamik.

5xxx:

2.3 NC-Maschinendaten

Beim Überschleifen mit G644 wird der Überschleifabstand vorgegeben (ADIS bzw. ADISPOS). Dabei wird im Unterschied zu dem Wert lxxx nach Möglichkeit der vorgegebene Überschleifabstand auch ausgenutzt. Die beteiligten Achsen erreichen dann evtl. nicht ihre maximal mögliche Dynamik.

Mögliche Werte für die Zehntausenderstelle (Verschiedene spezielle Einstellmöglichkeiten für G641/G642/G645):

0xxxx:

Die Geschwindigkeitsprofile der Achsen werden im Überschleifbereich bei BRISK ohne Ruckbegrenzung, und bei SOFT mit Ruckbegrenzung bestimmt.

1xxxx:

Die Geschwindigkeitsprofile der Achsen werden im Überschleifbereich immer mit Ruckbegrenzung, unabhängig davon ob BRISK oder SOFT aktiv ist, bestimmt.

2xxxx: Beim Überschleifen von tangentialen Satzübergängen mit G645 kann es vorkommen, dass bei der Kontur "Ausholbewegungen" stattfinden. Diese können vermieden werden, falls Kreise beteiligt sind. Wird diese Funktion aktiviert, werden beteiligte Kreise um die eingestellte Toleranz verkleinert. Damit verläuft die geglättete Kontur auf der Innenseite des Toleranzbandes und es werden "Ausholbewegungen" vermieden.

4xxxx: Beim Überschleifen mit G641/G642 und G645 werden die Überschleifbewegungen der Orientierungsachsen, falls dies möglich ist, mit Vektorinterpolation durchgeführt. Voraussetzung dafür ist, dass in beiden beteiligten Sätzen Vektorinterpolation aktiv ist und die aktive Orientierungstransformation dies zulässt (z.B. durch die Polbehandlung).

Standardmässig werden die Orientierungsachsen immer mittels Rundachsinterpolation überschleifen.

Die Werte der Einer-, Zehner-, Hunderter- und Zehntausenderstellen werden addiert.

Die Werte der Tausenderstelle werden einzeln interpretiert.

Korrespondiert mit:

- MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL,
- SD42465 \$SC_SMOOTH_CONTUR_TOL,
- SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL

20481	ORISMOOTHING_MODE			EXP	B1	
-	Verhalten des Überschleifens von Orientierungen mit OST/OSD			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	12	7/7	U

Beschreibung:

Einstellungen für das Verhalten des Überschleifens von Orientierungsbewegungen mit OST/OSD.

Damit kann man einstellen, wie Satzübergänge überschleifen werden, falls bei einer Bahnbewegung zusätzliche Rundachsen beteiligt sind, die nicht in eine Transformation als Orientierungsachsen eingehen. Ist der Wert dieses MD Null, werden bei OST/OSD an einem Satzübergang nur Rundachsen überschleifen, die als Orientierungsachse in eine Transformation eingehen. Für Werte <> 0 werden eventuell vorhandene zusätzliche Rundachsen je nach Situation ebenso überschleifen.

Bedeutung der Einerstelle:

- x0: Zusätzliche Rundachsen werden nicht überschleifen.
- x1: Zusätzliche Rundachsen werden nur dann überschleifen, falls Rundachsinterpolation für die Orientierung aktiv ist.
- x2: Zusätzliche Rundachsen werden auch dann überschleifen, falls Vektorinterpolation aktiv ist. Dabei wird dann in den beiden beteiligten Sätzen auf Rundachsinterpolation umgeschaltet. Die Umschaltung auf Rundachsinterpolation kann je nach Maschinenkinematik und Situation zu unerwünschten Rundachsbewegungen (Orientierungsänderungen) führen.

Bedeutung der Zehnerstelle:

0x: Falls keine Orientierungstransformation aktiv ist, werden Rundachsbewegungen mit OST/OSD nicht überschleifen.

1x: Rundachsbewegungen werden auch ohne aktive Transformation überschlifren. Damit ist es möglich das Überschleifen von Rundachsen mit OST/OSD auch ohne aktive Orientierungstransformation zu verwenden.

20482	COMPRESSOR_MODE	EXP	F2
-	Mode des Kompressors	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		1333	7/7
			U

Beschreibung:

Mit diesem MD kann die Arbeitsweise des Kompressors eingestellt werden. Die Einerstellen, Zehnerstellen, Hunderterstellen und Tausenderstellen haben getrennte Bedeutungen. Es gibt dabei folgende Möglichkeiten:

Einerstellen:

0: Beim Kompressor werden bei allen Achsen (Geo- und Orientierungsachsen) die mit MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL vorgegebenen Toleranzen eingehalten.

1: Beim Kompressor werden für die Geometrieachsen die mit SD42475 \$SC_COMPRESS_CONTUR_TOL vorgegebene Konturtoleranz wirksam. Für die Orientierungsachsen werden die achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL wirksam.

2: Beim Kompressor werden für die Geometrieachsen die achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL wirksam. Die Orientierungsbewegung wird unter Einhaltung der mit SD42476 \$SC_COMPRESS_ORI_TOL bzw. SD42477 \$SC_COMPRESS_ORI_ROT_TOL vorgegebenen maximalen Winkelabweichungen komprimiert.

3: Beim Kompressor wird bei den Geometrieachsen die Konturtoleranz SD42475 \$SC_COMPRESS_CONTUR_TOL und bei den Orientierungsachsen die maximale Winkelabweichung SD42476 \$SC_COMPRESS_ORI_TOL bzw. SD42477 \$SC_COMPRESS_ORI_ROT_TOL wirksam.

Zehnerstellen:

Mit den Zehnerstellen dieses MD kann ein zu vorherigen SW-Ständen (< SW 6.3) kompatibles Verhalten des Kompressor eingestellt werden.

0x: Alle Sätze mit Orientierungen und Wertzuweisungen werden komprimiert. Dies ist die Standardeinstellung.

Achtung: Dieses Verhalten ist inkompatibel zu vorherigen SW-Ständen!

1x: Sätze mit Wertzuweisungen werden nicht komprimiert (z.B. X=100 ... usw.)

2x: Sätze in denen eine Werkzeugorientierung programmiert ist werden nicht komprimiert. (z.B. A3= B3= C3=).

3x: Alle Sätze mit Wertzuweisungen und/oder programmierter Werkzeugorientierung werden nicht komprimiert. Diese Einstellung liefert ein vollständig kompatibles Verhalten zu vorherigen SW-Ständen (< 6.3).

Hunderterstellen:

Mit der Hunderterstelle kann eingestellt werden, welche Sätze zusätzlich zu G01-Sätzen komprimiert werden oder nicht:

0xx: Kreissätze und G00-Sätze werden nicht komprimiert. Ist kompatibel zu früheren Ständen.

1xx: Kreissätze werden von COMPCAD linearisiert und komprimiert.

2xx: G00 Sätze werden komprimiert, evtl. wird dabei eine andere Toleranz wirksam (siehe MD 20560 \$MC_GO_TOLERANCE_FACTOR).

3xx: Kombination der beiden vorhergehenden Möglichkeiten: sowohl Kreissätze als auch G00-Sätze werden komprimiert.

Die Tausender-Stellen optimieren den Kompressor für unterschiedliche Bearbeitungsarten:

0xxx: Optimierung für eine gute Oberflächenqualität im Werkzeug- und Formenbau.

1xxx: Optimierung für weiches und schnelles Fahren in Sonderanwendungen.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

20485	COMPRESS_SMOOTH_FACTOR			EXP, C05	B1	
-	Glättung durch Kompressor			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.	1.	7/2	M

Beschreibung: Ausmaß der Glättung der programmierten Satzendpunkte beim Kompressortyp COMPCAD. Wert 0: Keine Glättung. Wert 1: Maximale Glättung.
Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20486	COMPRESS_SPLINE_DEGREE			EXP, C05	B1	
-	Grad des Kompressorsplines			BYTE	NEW CONF	
-						
-	6	3, 3...	3	5	7/2	M

Beschreibung: Splinegrad beim Kompressortyp COMPCAD. Wert 3 wird empfohlen, Wert 5 mag beim Schruppen möglich sein, wenn es weniger auf die Genauigkeit als auf weiche und schnelle Bewegungen ankommt
Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20487	COMPRESS_SMOOTH_FACTOR_2			EXP, C05	B1	
-	Glättung durch Kompressor			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.	1.	7/2	M

Beschreibung: Ausmaß der Glättung der programmierten Satzendpunkte beim Kompressortyp COMPCAD für Nicht-Geometrieachsen. Wert 0: Keine Glättung. Wert 1: Maximale Glättung.
Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20488	SPLINE_MODE			EXP	B1	
-	Einstellung für Splineinterpolation			UBYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7	7/7	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden die Einstellungen bei Splineinterpolation festgelegt. Damit kann die Aufteilung der Splineabschnitte auf die NC-Sätze beeinflusst werden. Bei Spline Interpolation werden, falls dies möglich ist, die Splinesätze so zusammengefasst, dass keine zu kurze Sätze entstehen, die zu einer Reduzierung der möglichen Bahngeschwindigkeit führen kann.
Bit 0: Bei BSPLINE werden zu kurze Sätze vermieden.
Bit 1: Bei BSPLINE/ORICURVE werden zu kurze Sätze vermieden.
Bit 2: Bei CSPLINE werden zu kurze Sätze vermieden.

20490	IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS			EXP	B1	
-	G64x unabhängig vom Overload-Faktor			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Ein Satzübergang wird normalerweise nur dann mit G64x überschrieben, wenn die Bahngeschwindigkeit am Satzübergang auf Grund des eingestellten Überlastfaktors (MD32310 \$MA_MAX_ACCEL_OVL_FACTOR) abgesenkt wird. Bei aktivem SOFT wird zusätzlich mittels des MD32432 \$MA_PATH_TRANS_JERK_LIM der am Satzübergang maximal auftretende Ruck begrenzt. Dies bedeutet, dass die Wirkung des Überschleifens mit G64x von den eingestellten Werten für den Overload-Faktor und evtl. für den maximalen Ruck abhängt. Durch Setzen des MD20490 \$MC_IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS = TRUE kann erreicht werden, dass ein Satzübergang mit G64x überschrieben wird unabhängig von den eingestellten Werten für den Overload-Faktor.

20500	CONST_VELO_MIN_TIME			EXP, C05	B2	
s	Minimale Zeit mit konstanter Geschwindigkeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0,	0,0	0.1	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der minimalen Zeit für konstante Geschwindigkeit beim Übergang von Beschleunigung zum Bremsen in kurzen Sätzen, in denen die Sollgeschwindigkeit nicht erreicht wird. Die Eingabe einer Zeitdauer von mindestens einigen IPO-Takten verhindert das Auftreten eines direkten Übergangs von der Beschleunigungs- in die Bremsphase und begrenzt somit den Beschleunigungssprung auf die Hälfte. Diese Begrenzung der Beschleunigung ist nur mit dem Beschleunigungsprofil BRISK aktiv. Nicht relevant bei: LookAhead berücksichtigt diese Funktionalität nicht.

20550	EXACT_POS_MODE			EXP	B1	
-	Genauhalt Bedingungen bei G00 und G01.			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0..	0	33	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration der Genauhalt Bedingungen bei G00 und anderen G-Codes der 1. G-Code Gruppe.

Das MD ist dezimal kodiert. Die Einerstellen definieren das Verhalten bei G00 (Zustellbewegungen) und die Zehnerstellen das Verhalten bei den restlichen G-Codes der 1. Gruppe ("Bearbeitungs G-Codes").

x0: Bei G00 werden jeweils die programmierten Genauhalt Bedingungen aktiv.

x1: Bei G00 wird unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G601 (Positionierfenster fein) aktiv.

x2: Bei G00 wird unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G602 (Positionierfenster grob) aktiv.

x3: Bei G00 wird unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G603 (Sollwert erreicht) aktiv.

0x: Bei den Bearbeitungs G-Codes werden jeweils die programmierten Genauhalt Bedingungen aktiv.

1x: Bei den Bearbeitungs G-Codes werden unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G601 (Positionierfenster fein) aktiv.

2x: Bei den Bearbeitungs G-Codes werden unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G602 (Positionierfenster grob) aktiv.

3x: Bei den Bearbeitungs G-Codes werden unabhängig von der programmierten Genauhalt Bedingung G603 (Sollwert erreicht) aktiv.

Die Werte der Einer- und der Zehnerstellen werden addiert.

Zum Beispiel bedeutet der Wert von EXACT_POS_MODE = 2, dass bei G00 immer automatisch die Genauhaltbedingung G602 aktiv wird, unabhängig davon, welche Genauhaltbedingung programmiert wurde. Bei den restlichen G-Codes der 1. Gruppe wird dagegen die programmierte Genauhalt Bedingung wirksam.

2.3 NC-Maschinendaten

20552	EXACT_POS_MODE_G0_TO_G1			EXP	B1	
-	Genauhalt Bedingung bei G00-G01-Übergang			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration eines Stopps beim Übergang von G00 zu einem anderen G-Code der 1. G-Code Gruppe sowie auch umgekehrt beim Übergang von Nicht-G00 zu G00 im Bahnsteuerbetrieb. Im Genauhaltbetrieb wirkt das programmierte oder per MD20550 \$MC_EXACT_POS_MODE festgelegte Positionierfenster.

Es gilt:

- 0: kein zusätzlicher Stopp, keine Beeinflussung des Genauhalts
- 1: Verhalten wie bei G601 (Positionierfenster fein) aktiv.
- 2: Verhalten wie bei G602 (Positionierfenster grob) aktiv.
- 3: Verhalten wie bei G603 (Sollwert erreicht) aktiv.
- 4: wie 0, kein Stopp am Satzübergang.

Bei Bahnsteuerbetrieb wird bei Satzwechseln von G0 zu Nicht-G0 im G0-Satz vorausschauend der aktuelle Wert der Vorschubkorrektur des nachfolgenden Nicht-G0-Satzes berücksichtigt. Abhängig von der Achsdynamik und der Bahnlänge des aktuellen Satzes erfolgt der Satzwechsel mit der exakten bzw. bestmöglich angepassten Geschwindigkeit des Folgesatzes.

5: wie 0, kein Stopp am Satzübergang.

Bei Bahnsteuerbetrieb wird bei Satzwechseln von G0 zu Nicht-G0 und Nicht-G0 zu G0 vorausschauend der aktuelle Wert der Vorschubkorrektur (G0 zu Nicht-G0) bzw. der Eilgangkorrektur (Nicht-G0 zu G0) des nachfolgenden Satzes berücksichtigt. Abhängig von der Achsdynamik und der Bahnlänge des aktuellen Satzes erfolgt der Satzwechsel mit der exakten bzw. bestmöglich angepassten Geschwindigkeit des Folgesatzes.

20560	G0_TOLERANCE_FACTOR			EXP	B1	
-	Toleranz Faktor für G00			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.e-9	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Toleranz Faktor für G00.

Mit diesem Faktor können die Toleranzen bei aktivem G00 (Eilgang, Zustellbewegungen) unterschiedlich zur Bearbeitung eingestellt werden.

Dieser Toleranzfaktor ist für folgende Funktionen der Steuerung relevant:

- 1. Kompressor (COMPCAD, COMPCURV und COMPON)
- 2. Überschleifen mit G64x
- 3. Überschleifen der Orientierung mit OST
- 4. Glätten des Orientierungsverlaufs mit ORISON

Dieser Faktor kann sowohl größer 1 als auch kleiner 1 sein. Normalerweise werden jedoch für Zustellbewegungen größere Toleranzen einstellbar sein.

Ist der Faktor gleich 1, so sind für G00-Bewegungen dieselbe Toleranzen wirksam wie für Nicht-G00-Bewegungen.

20561	G0_TOLERANCE_CTOL_ABS			EXP	B1	
-	Absoluter Wert für G00-Toleranz der Kontur			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Absoluter Wert für G00-Toleranz der Kontur

Mit diesem Wert können die Toleranzen bei aktivem G00 (Eilgang, Zustellbewegungen) unterschiedlich zur Bearbeitung eingestellt werden.

Dieser Toleranzwert ist für folgende Funktionen der Steuerung relevant:

1. Kompressor (COMPSURF, COMPCAD, COMPCURV und COMPON)
2. Überschleifen mit G64x

Der hier eingestellte Wert hat Vorrang vor dem Wert aus MD20605 \$MC_G0_TOLERANCE_FACTOR.

Ist der eingestellte Wert 0, so wird der Faktor aus MD20605 \$MC_G0_TOLERANCE_FACTOR wirksam.

20562	G0_TOLERANCE_OTOL_ABS			EXP	B1	
-	Absoluter Wert für G00-Toleranz der Orientierung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung:

Absoluter Wert für G00-Toleranz der Orientierung

Mit diesem Wert können die Toleranzen bei aktivem G00 (Eilgang, Zustellbewegungen) unterschiedlich zur Bearbeitung eingestellt werden.

Dieser Toleranzwert ist für folgende Funktionen der Steuerung relevant:

1. Kompressor (COMPSURF, COMPCAD, COMPCURV und COMPON)
2. Überschleifen mit G64x
3. Überschleifen der Orientierung mit OST
4. Glätten des Orientierungsverlaufs mit ORISON

Der hier eingestellte Wert hat Vorrang vor dem Wert aus MD20605 \$MC_G0_TOLERANCE_FACTOR.

Ist der eingestellte Wert 0, so wird der Faktor aus MD20605 \$MC_G0_TOLERANCE_FACTOR wirksam.

20600	MAX_PATH_JERK			C05	B1, B2	
m/s³	Bahnbezogener Maximalruck			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Bahnbeschleunigung im Modus SOFT. Die Bahnbeschleunigung dividiert durch den Ruckgrenzwert ergibt eine Zeit, in der die Beschleunigungsänderung stattfindet.

Die Ruckbegrenzung auf der Bahn wird durch den NC-Befehl SOFT aktiviert, und durch BRISK deaktiviert.

Nicht relevant bei:

Fehlerzuständen, die zum Schnellstopp führen. Die Begrenzung ist weiterhin unwirksam für Positionierachsen.

Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20602	CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL			EXP, C05	B1, B2	
-	Einfluss der Bahnkrümmung auf Bahndynamik			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.	0.95	7/2	M

Beschreibung:

Berücksichtigung der Rückwirkung der Bahnkrümmung auf Bahnbeschleunigung und Bahngeschwindigkeit

0:

keine Berücksichtigung

> 0:

2.3 NC-Maschinendaten

bei Bedarf werden Bahngeschwindigkeit und Bahnbeschleunigung verringert, um ausreichend Reserve auf den Maschinenachsen für die Zentripetalbeschleunigung vorzuhalten.

0.75: Empfohlene Einstellung.

MD20602 \$MC_CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL gibt den Anteil der Achsbeschleunigungen (siehe MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL[.]) an, der für die Zentripetalbeschleunigung verwendet werden kann. Der Rest dient zur Veränderung der Bahngeschwindigkeit.

Bei Linearsätzen wird keine Zentripetalbeschleunigung benötigt und damit steht die volle Achsbeschleunigung der Bahnbeschleunigung zur Verfügung. An schwach gekrümmten Konturen, bzw. bei ausreichend geringem maximalen Bahnvorschub, wirkt sich \$MC_CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL nicht voll oder gar nicht aus. Dementsprechend ist Bahnbeschleunigung höher als durch $(1 - MD20602 \$MC_CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL) * MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL[.]$ vorgegeben.

Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20603	CURV_EFFECT_ON_PATH_JERK			EXP, C05	B1	
-	Einfluss der Bahnkrümmung auf Bahnruck			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.	1000.	7/2	M

Beschreibung: Ermöglicht eine Berücksichtigung der Bahnkrümmung auf den Bahnruck an besonders ruckempfindlichen Maschinen.
Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20605	PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR			EXP, C05	B1	
-	Faktor zur Glättung der Krümmung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., ...	0.0	1.0E+301	1/1	M

Beschreibung: Faktor der die Stärke der Glättung der Krümmung und Torsion bestimmt.
Ein größerer Wert dies MD führt zu einer stärkeren Glättung und demzufolge zu einem homogenen Verlauf der Krümmung/Torsion und er daraus resultierenden Bahngeschwindigkeit.
Ist dieser Faktor Null wird nicht geglättet.
Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20606	PREPDYN_SMOOTHING_ON			EXP, C05	B1	
-	Aktivieren der Glättung der Krümmung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	6	0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Einschalten der Glättung der Krümmung und Torsion.
Die Glättung der Krümmung bzw. Torsion führt zu einem homogenen Verlauf der Bahngeschwindigkeit.
Es wird nur dann geglättet, falls auch der zugehörige Faktor MD20605 \$MC_PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR > 0 ist.
Bedeutung:
0: Krümmungsglättung aus.
1: Krümmungsglättung eingeschaltet.
2: reserviert

Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20610	ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE	C05	F2, B2, K1
-	Beschleunigungsreserve für überlagerte Bewegungen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	.2, .2, .2, .2, .2, .2, .2, .2 ...	0. 0.9 7/2 M

Beschreibung:

Das Maschinendatum enthält den Faktor, der die Beschleunigungs- und Geschwindigkeitsreserve festlegt, die die Bahnbewegung auf den Maschinenachsen ungenutzt lässt, um einer überlagerten Bewegung ausreichend Beschleunigungs- und Geschwindigkeitsreserve für die Geschwindigkeitsführung zu lassen.

Der Faktor 0.2 bedeutet das die Bahnachsen im normalen Betrieb 80 % der Bahnbeschleunigung und der maximalen Geschwindigkeit ausnutzen. Erst mit der Anforderung einer überlagerten Bewegung können die 100 % der Bahnbeschleunigung und der Geschwindigkeit ausgenutzt werden.

Nicht relevant bei:

Fehlerzuständen, die zum Schnellstop führen. Die Begrenzung ist weiterhin unwirksam für Positionierachsen.

Sonderfälle:

Das Maschinendatum wird zur Zeit nur berücksichtigt,

wenn die Funktion "Schnelles Abheben" voraktiviert ist

wenn die Funktion "Online-Werkzeuglängenkorrektur" mittels Programmbefehl TOFFON aktiviert ist

Korrespondiert mit:

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achseschwindigkeit)

MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Maximale Achsbeschleunigung)

20620	HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE	C08, C06	H1
mm	Begrenzung Handrad Inkrement für Geometrieachsen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung:

>0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements für Geometrieachsen

MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE0[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.

SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für Geometrieachsen

0: keine Begrenzung für Geometrieachsen

20621	HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_SIZE	C08, C06	-
Grad	Begrenzung Handrad Inkrement für Orientierungs-Achsen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung:

> 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements für Orientierungsachsen

MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.

SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für Orientierungsachsen

= 0: keine Begrenzung für Orientierungsachsen

2.3 NC-Maschinendaten

20622	HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE			C08, C06, C05	-	
mm/min	Bahngeschwindigkeitsüberlagerung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	500., 500., 500., 500., 500., 500., 500., 500....	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Für die Geschwindigkeitsüberlagerung der Bahn gilt:
 > 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements
 (MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.
 SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE) / 1000*IPO-Sampling-Time
 = 0: keine Begrenzung

20623	HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_VSIZE			C08, C06, C05	-	
Umdr/min	Orientierungsgeschwindigkeitsüberlagerung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Für die Geschwindigkeitsüberlagerung der Orientierung:
 > 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements
 (MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.
 SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE) / 1000 * Ipo-Sampling-Time
 = 0: keine Begrenzung

20624	HANDWH_CHAN_STOP_COND			EXP, C09	H1, P1	
-	Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens kanalspezifisch			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF...	0	0x1FFFF	7/2	M

Beschreibung: Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens auf kanalspezifische VDI-Nahtstellensignale (Bit 0 bis Bit 7) bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung (Bit 7):
 Bit = 0:
 Unterbrechung bzw. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken.
 Bit = 1:
 Abbruch der Verfahrbewegung bzw. kein Aufsammeln.
 Bitbelegung:
 Bit 0: BAG-Stopp
 Bit 1: BAG-Stopp Achsen plus Spindel
 Bit 2: NC-Stopp
 Bit 3: NC-Stopp Achsen plus Spindeln
 Bit 4: Vorschubsperrung (Ausnahme bei MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit6)
 Für Bit 4 Vorschubsperrung ist zu beachten, dass eine PLC kontrollierte Achse, für die MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit6 = 1 ist, durch die Vorschubsperrung nicht angehalten wird und damit hier auch keine Unterbrechung und keine Abbruch ausgelöst wird.
 Bit 5: Vorschubkorrektur
 Bit 6: Eilgangkorrektur
 Bit 7: Vorschub-Halt Geometrieachse bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung

Bit 8 = 0:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen kann maximal mit dem Vorschub im Maschinendatum JOG_AX_VELO der entsprechenden Maschinenachse(n) verfahren werden.

Bit 8 = 1:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen kann maximal mit dem Vorschub im Maschinendatum MAX_AX_VELO der entsprechenden Maschinenachse(n) verfahren werden.

Bit 9 = 0:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen ist der Override wirksam.

Bit 9 = 1:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen wird der Override unabhängig von der Stellung des Overrideschalters mit 100 % angenommen.

Ausnahme: Override 0, dieser ist immer wirksam.

Bit 10 = 0:

Bei DRF wirkt das MD11310 \$MN_HANDWH_REVERSE nicht, d. h. es wird für das Handradfahren bei DRF so gearbeitet, als ob dafür MD11310 \$MN_HANDWH_REVERSE = 0 ist.

Bit 10 = 1:

Bei DRF wirkt das MD11310 \$MN_HANDWH_REVERSE.

Bit 11 = 0:

Bei Abwahl des Konturhandrads wird automatisch die Programmabarbeitung fortgesetzt.

Bit 11 = 1:

Bei Abwahl des Konturhandrads wird automatisch ein NC-STOPP ausgelöst. Erst nach Eingabe von NC-START wird die Programmabarbeitung fortgesetzt.

Bit 12 = 0:

NC-Start hat keine Auswirkung auf das Handradfahren.

Bit 12 = 1:

Bei NC-Start werden bis dahin aufgesammelte Wegstrecken verworfen.

Bit 13 = 0:

Bei DRF wirken die Bits 0 - 3 und Bit 12: Bit = 0 / Bit = 1 (siehe oben).

Bit 13 = 1:

Bei DRF wirken die Bits 0 - 3 und Bit 12 NICHT: die DRF-Bewegung wird durch einen Stopp nicht unterbrochen und auch im Zustand "Automatik unterbrochen" (wird durch NC-Stopp erreicht) kann eine DRF-Bewegung stattfinden.

Hinweis:

Falls ein Alarm zu einem Achsenstopp führt und ein solcher Alarm ansteht, kann keine DRF-Bewegung stattfinden.

Bit 14 = 0:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen kann bei Umdrehungsvorschub maximal mit dem Vorschub im SD41120 \$SN_JOG_REV_SET_VELO bzw. dem Vorschub im MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO bzw. bei Eilgang mit MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID der entsprechenden Maschinenachse, verrechnet mit dem Spindel- bzw. Rundachs-Vorschub, verfahren werden.

Bit 14 = 1:

Beim Handradfahren von Geometrieachsen kann bei Umdrehungsvorschub maximal mit dem Vorschub im MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO der entsprechenden Maschinenachse verfahren werden. (Siehe auch Bit 6.)

Bit 15 = 0:

Falls eine Achse bei aktiver Durchmesser-Programmierung im Kanal verfahren wird, so wird beim Handradfahren nur der halbe Weg des vorgegebenen Inkrements verfahren (MD11346 \$MN_HANDWH_TRUE_DISTANCE = 1 oder 3).

Bit 15 = 1:

Falls eine Achse bei aktiver Durchmesser-Programmierung im Kanal verfahren wird, so wird beim Handradfahren das vorgegebene Inkrement vollständig verfahren (MD11346 \$MN_HANDWH_TRUE_DISTANCE = 1 oder 3).

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 16 = 0:

Rückwärtsfahren ist möglich bis zum Satzanfang.

Bit 16 = 1:

Rückwärtsfahren ist nicht möglich (Verhalten wie am Satzanfang, d.h. Impulse werden ignoriert).

20700	REFP_NC_START_LOCK	C01, C03	D1, R1, Z1
-	NC-Startsperre ohne Referenzpunkt	BYTE	RESET
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 2 7/2 M

Beschreibung:

0: Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX7.1 (NC-Start) zum Starten von Teileprogrammen oder Teileprogrammsätzen (MDA und Überspeichern) ist wirksam, auch wenn eine oder alle Achsen des Kanals noch nicht referenziert sind.
 Damit die Achsen nach NC-Start trotzdem die richtige Position erreichen, muss das Werkstückkoordinatensystem (WKS) durch andere Methoden auf einen richtigen Wert gesetzt werden (Ankratzmethode, automatische Nullpunktverschiebungsermittlung, etc.).
 1: Diejenigen Achsen, die im axialen MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR als referenzpunktpflichtig appliziert wurden (Wert > -1), müssen referenziert sein, bevor NC-Start erlaubt wird.
 2: Erweiterung der Einstellung 1 in der Form, dass für NC-Start in MDA oder Überspeichern der Achs-Zustand "Position restauriert" anstelle von "referenziert" ausreichend ist.

20730	G0_LINEAR_MODE	C09	P2
-	Interpolationsverhalten bei G0	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/2 M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird das Interpolationsverhalten bei G0 festgelegt:
 0: Nicht-Lineare Interpolation (RTLIOF): Jede Bahnachse interpoliert als Einzelachse (Positionierachse) unabhängig von den anderen Achsen mit der Eilganggeschwindigkeit der Achse (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO).
 Das ist aber nur in einfachen Fällen möglich:
 - Keine Transformation aktiv (TRAORI, TRANSMIT etc.).
 - G60 aktiv (Anhalten am Satzende).
 - Kein Kompressor aktiv (COMPOF).
 - Keine Werkzeugradiuskorrektur aktiv (G40).
 - Kein Konturhandrad angewählt.
 - Kein Nibbeln aktiv.
 Wenn eine dieser Bedingungen nicht erfüllt ist, wird linear interpoliert wie mit dem Wert 1 (RTLION).
 1: Lineare Interpolation (RTLION): Die Bahnachsen werden gemeinsam interpoliert.

20734	EXTERN_FUNCTION_MASK	N12	-
-	Funktionsmaske für externe Sprache	UDWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 0x7FFFFFFF 7/2 M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum werden Funktionen im ISO-Mode beeinflusst.
 Bit0: 0:
 ISO-Mode T: "A" und "C" werden als Achsen interpretiert. Wenn Konturzug programmiert wird, muss vor "A" oder "C" ein Komma stehen.

1:
"A" und "C" im Teileprogramm werden immer als Konturzug interpretiert. Es darf keine Achse "A" oder "C" geben.

Bit1: 0:
ISO-Mode T: G10 P < 100 Werkzeuggeometrie
 P > 100 Werkzeugverschleiß

1:
 G10 P < 10000 Werkzeuggeometrie
 P > 10000 Werkzeugverschleiß

Bit2: 0:
G04 Verweilzeit: immer [s] oder [ms]

1:
wenn G95 aktiv ist, in Spindelumdrehungen

Bit3: 0:
Fehler in ISO-Mode führen zu Alarm

1:
Fehler im ISO-Mode werden nicht ausgegeben, es wird der Satz im Siemens-Mode übersetzt.

Bit4: 0:
G00 wird mit dem aktuellen Genauhalt - Bahnsteuerbetrieb G Code verfahren

1:
G00 wird immer G09 verfahren

Bit5: 0:
Modulorundachse wird auf kürzestem Weg positioniert

1:
Drehrichtung bei Modulorundachse ist abhängig vom Vorzeichen

Bit6: 0:
nur 4-stellige Programmnummer erlaubt.

1:
8-stellige Programmnummer erlaubt. Bei weniger als 4 Stellen wird mit 0 auf 4 Stellen erweitert.

Bit7: 0:
Achsprgrammierung bei Geoachstausch/parallele Achsen ist ISO-Mode kompatibel.

1:
Achsprgrammierung bei Geoachstausch/parallele Achsen ist im ISO-Mode kompatibel zum Siemens-Mode.

Bit8: 0:
Bei Zyklen wird der F-Wert immer als Vorschub interpretiert übergeben.

1:
Bei Gewindezyklen wird der F-Wert als Steigung interpretiert übergeben.

Bit9: 0:
Bei ISO-Mode T wird bei G84, G88 im Standardmode F bei G95 mit 0.01mm bzw.0.0001inch mult.

1:
Bei ISO-Mode T wird bei G84, G88 im Standardmode F bei G95 mit 0.001mm bzw.0.00001inch mult.

Bit10: 0:
Bei M96 Pxx wird beim Interrupt immer das mit Pxx progr. Programm aufgerufen

1:
Bei M96 Pxx wird beim Interrupt immer CYCLE396.spf aufgerufen

2.3 NC-Maschinendaten

Bit11: 0:
Bei G54 Pxx wird nur G54.1 angezeigt
1:
Bei G54 Pxx wird nach dem Punkt das programmierte P angezeigt, z.B. G54.48

Bit12: 0:
Bei Aufruf des mit M96 Pxx definierten UP wird \$P_ISO_STACK nicht verändert
1:
Bei Aufruf des mit M96 Pxx definierten UP wird \$P_ISO_STACK inkrementiert

Bit13: 0:
G10 wird ohne internem STOPRE ausgeführt
1:
G10 wird mit internem STOPRE ausgeführt

Bit14: 0:
ISO-Mode T: kein Alarm, wenn im T-Befehl keine Schneide programmiert wurde.
1:
ISO-Mode T: Alarm 14185, wenn im T-Befehl keine Schneide programmiert wurde.

Bit 15: 0:
ISO-Mode M: G51 Scale, die achsialen Scalefactoren I, J, K wirken bei 'pocketcalculator notation' wie programmiert.
1:
ISO-Mode M: G51 Scale, die achsialen Scalefactoren I, J, K werden bei 'pocketcalculator notation' mit dem Wert aus MD22910 \$MC_WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE multipliziert.

Bit 16: 0:
Bei Kreisprogrammierung mit Radius R werden fehlende Geometrieachsen der angewählten Ebene nicht ergänzt. Das entspricht dem Verhalten im Siemens-Mode
1:
Bei Kreisprogrammierung mit Radius R werden fehlende Geometrieachsen der angewählten Ebene mit inkrementellem Weg 0 ergänzt

20750	ALLOW_G0_IN_G96			C09, C05	P2, V1	
-	G0-Logik bei G96, G961			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird das Drehzahlverhalten der Spindel in G0-Sätzen bei angewählter konstanter Schnittgeschwindigkeit (G96, G961) definiert.

1: In einem G0-Satz wird die Spindeldrehzahl auf dem letzten Wert des vorhergehenden Satzes der ungleich G0 war, konstant gehalten.

Vor einem nachfolgendem Satz, der nicht G0 enthält, wird die Spindeldrehzahl auf einen Wert beschleunigt, der zur Planachsposition des nachfolgenden Satzes gehört.

0: In einem G0-Satz ändert sich die Spindeldrehzahl in Abhängigkeit der Planachsposition.

20800	SPF_END_TO_VDI			C04, C03	H2, K1	
-	Unterprogrammende an PLC			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bit 0 = 1:

Die M-Funktionen für Unterprogrammende (M17 bzw. M2/M30) werden an die PLC-Nahtstelle übergeben.

Bit 0 = 0:

Die M-Funktionen für Unterprogrammende (M17 bzw. M2/M30) werden nicht an die PLC-Nahtstelle übergeben.

Hinweis:

Damit im Bahnsteuerbetrieb kein Stop erfolgt, darf M17 nicht allein in einem Satz stehen.

Beispiel eines UP: G64 F2000 G91 Y10 X10
X10 Z10 M17

Bit 1 = 0:

M01:

bedingter Programmstopp wird immer an PLC ausgegeben, unabhängig davon, ob das M01-Signal aktiv ist oder nicht.

Schnelle Hilfsfunktionsausgabe M=QU(1) ist unwirksam, da M01 der 1. M-Funktionsgruppe zugeordnet ist und damit immer am Satzende ausgegeben wird.

Bit 1 = 1:

Die M-Funktion M01:

bedingter Programmstopp wird nur dann an PLC ausgegeben, wenn M01 auch aktiv ist.

Dadurch ist laufzeitoptimale Bearbeitung des Teileprogramms möglich.

Bei schneller Hilfsfunktionsausgabe M=QU(1) wird M1 während der Bewegung ausgegeben; damit ist es möglich, im Bahnsteuerbetrieb Sätze mit programmiertem M01 zu fahren, solange M01 nicht aktiv ist.

Die Abfrage des M01-Signals erfolgt bei M=QU(1) nicht mehr am Satzende, sondern während der Bewegung.

20850	SPOS_TO_VDI	C04, C03	S1
-	Ausgabe von M19 an die PLC bei SPOS/SPOSA	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/2 M

Beschreibung:

Bit 0 = 0:

Wenn auch im MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK das Bit 19 auf '0' gesetzt ist, dann wird bei SPOS und SPOSA keine Hilfsfunktion M19 erzeugt. Damit entfällt auch die Quittierungszeit der Hilfsfunktion. Diese kann bei kurzen Sätzen stören.

Bit 0 = 1:

Bei der Programmierung von SPOS und SPOSA im Teileprogramm wird die Hilfsfunktion M19 erzeugt und an die PLC ausgegeben. Die Adresserweiterung entspricht der Spindelnummer.

Korrespondiert mit:

SPIND_FUNCTION_MASK

20900	CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION	EXP	M3
-	Kurventabellen mit Sprung der Folgeachse	BYTE	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			2 7/2 M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird konfiguriert, wie Sprünge der Folgeachse in Kurventabellen verarbeitet werden. Ein Sprung der Folgeachse entsteht dadurch, dass in einem Segment der Kurventabelle zwar eine Bewegung der Folgeachse, jedoch keine Bewegung der Leitachse vorhanden ist.

Solche Sprünge der Folgeachse können entweder direkt programmiert sein, oder erst intern in der Steuerung entstehen.

Insbesondere können solche Segmente erzeugt werden, falls eine Kurventabelle mit aktiver Werkzeugradius Korrektur generiert wird.

2.3 NC-Maschinendaten

Es gibt dabei folgende Konfigurationsmöglichkeiten:

0: Es werden keine Kurventabellen erzeugt, die einen Sprung der Folgeachse enthalten. Falls ein Sprung der Folgeachse auftritt, wird der Alarm 10949 (CTAB_NO_LEADMOTION) ausgegeben und die Programmverarbeitung abgebrochen. Diese Einstellung ist kompatibel zu älteren SW-Versionen.

1: Es können Kurventabellen angelegt werden, die einen Sprung der Folgeachse enthalten. Falls ein Sprung der Folgeachse auftritt, wird der Alarm 10955 (CTAB_NO_LEADMOTIONWARNING) ausgegeben, ohne jedoch die Programmverarbeitung abzuberechnen.

2: Es werden Kurventabellen mit Sprünge der Folgeachse angelegt, ohne dass ein Alarm oder Hinweis ausgegeben wird.

20905	CTAB_DEFAULT_MEMORY_TYPE			EXP	M3	
-	Default Speichertyp für Kurventabellen			BYTE	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt in welchem Speicher (SRAM oder DRAM) die Kurventabellen standardmäßig angelegt werden.
 Dieses MD ist nur relevant für den Fall, dass bei der Definition einer Kurventabelle mit CTABDEF() kein Speichertyp angegeben wird.
 Es gibt folgende Einstellmöglichkeiten:
 0: Standardmäßig werden Kurventabellen im SRAM angelegt.
 1: Standardmäßig werden Kurventabellen im DRAM angelegt.

21000	CIRCLE_ERROR_CONST			C06	-	
mm	Kreisendpunktüberwachung Konstante			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die zulässige absolute Kreisdiffereenz [mm].
 Bei der Kreisprogrammierung gelten die beiden Bedingungen, dass die Abstände des Mittelpunktes vom Startpunkt und vom Endpunkt (Kreisradius) gleich sein müssen, und dass der Kreismittelpunkt auf der Mittelsenkrechten der Geraden liegen muss, die Start- und Endpunkt verbindet (Mittelsenkrechte der Kreissehne).
 Durch die freie Programmierbarkeit der Kreisparameter sind diese Bedingungen bei der Kreisprogrammierung mit I, J und K in der Regel nicht exakt erfüllt (der Kreis ist "überbestimmt").
 Die maximal zulässige Differenz der beiden Radien, die ohne Alarm akzeptiert wird, so wie der Abstand des programmierten Kreismittelpunktes von der oben beschriebenen Mittelsenkrechten ist durch den größeren Wert von folgenden Daten bestimmt:
 • MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST
 • Startradius multipliziert mit MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR
 D.h. für kleine Kreise ist die Toleranz ein fester Wert (MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST) und bei großen Kreisen ist sie proportional zum Startradius.
 Korrespondiert mit:
 MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR
 (Kreisendpunktüberwachung Faktor)
 Der Ausgleich widersprüchlicher Kreisdaten erfolgt im Rahmen der vorgegebenen Toleranzen im Wesentlichen durch eine Verschiebung des Kreismittelpunktes. Es muss beachtet werden, dass die Abweichung zwischen programmiertem und realem Mittelpunkt die Größenordnung erreichen kann, die durch die Maschinendaten MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST bzw. MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR eingestellt wurde. Dies kann insbesondere bei Kreisen, die fast Vollkreise sind, auch zu Konturabweichungen in gleicher Größenordnung führen.

21010	CIRCLE_ERROR_FACTOR		C06	-		
-	Kreisendpunktüberwachung Faktor		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Faktor für zulässige Kreisradiendifferenz

Gibt für große Kreise den Faktor an, um den Start- und Endradius voneinanderabweichen dürfen.

(siehe auch MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST Kreisendpunktüberwachung Konstante)

Bei der Kreisprogrammierung gelten die beiden Bedingungen, dass die Abstände des Mittelpunktes vom Startpunkt und vom Endpunkt (Kreisradius) gleich sein müssen, und dass der Kreismittelpunkt auf der Mittelsenkrechten der Geraden liegen muss, die Start- und Endpunkt verbindet (Mittelsenkrechte der Kreissehne).

Durch die freie Programmierbarkeit der Kreisparameter sind diese Bedingungen bei der Kreisprogrammierung mit I, J und K in der Regel nicht exakt erfüllt (der Kreis ist "überbestimmt").

Die maximal zulässige Differenz der beiden Radien, die ohne Alarm akzeptiert wird, so wie der Abstand des programmierten Kreismittelpunktes von der oben beschriebenen Mittelsenkrechten ist durch den größeren Wert von folgenden Daten bestimmt:

- MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST
- Startradius multipliziert mit MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR

D.h. für kleine Kreise ist die Toleranz ein fester Wert (MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST) und bei großen Kreisen ist sie proportional zum Startradius.

Korrespondiert mit:

MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CO'NST
(Kreisendpunktüberwachung Faktor)

Der Ausgleich widersprüchlicher Kreisdaten erfolgt im Rahmen der vorgegebenen Toleranzen im Wesentlichen durch eine Verschiebung des Kreismittelpunktes. Es muss beachtet werden, dass die Abweichung zwischen programmiertem und realem Mittelpunkt die Größenordnung erreichen kann, die durch die Maschinendaten MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST bzw. MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR eingestellt wurde. Dies kann insbesondere bei Kreisen, die fast Vollkreise sind, auch zu Konturabweichungen in gleicher Größenordnung führen.

21015	INVOLUTE_RADIUS_DELTA		C06	A2		
mm	Endpunktüberwachung bei Evolvente		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Zulässige absolute Differenz des Radius bei Evolventeninterpolation [mm].

Bei der Evolventen Interpolation können der durch den Endpunkt bestimmte Radius des Grundkreises unterschiedlich vom programmierten Radius sein.

Mit diesem Datum wird die maximal zulässige Differenz von Start- und Endradius begrenzt.

21016	INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT		C06	A2		
-	Automatische Winkelbegrenzung bei Evolventen-Interpolation		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Wird bei einer Evolventen der Drehwinkel programmiert (AR=Winkel), so ist der maximale Drehwinkel im Fall, dass die Evolvente sich zum Grundkreis hin bewegt (AR < 0), begrenzt. Der maximale Drehwinkel wird dann erreicht, wenn die Evolvente den Grundkreis trifft.

Im Normalfall wird, falls ein Winkel programmiert wird, der größer als der Maximalwinkel ist, ein Alarm ausgegeben und das NC-Programm abgebrochen.

Ist dieses MD gleich TRUE gesetzt, dann wird für die Programmierung jeder beliebige Winkel ohne Alarm akzeptiert, gegebenenfalls wird dieser dann automatisch begrenzt.

21020	WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS			C03, C06	A3	
-	Berücksichtigung des Werkzeugradius bei Arbeitsfeldbegrenzung			BOOLEAN	RESET	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Datum, ob Werkzeugradius bei der Arbeitsfeldbegrenzung berücksichtigt wird.

0: Es wird geprüft, ob der Werkzeugmittelpunkt innerhalb der Arbeitsfeldbegrenzung liegt.

1: Es wird bei der Abprüfung der Arbeitsfeldbegrenzung der Werkzeugradius mitberücksichtigt. Dies bedeutet, dass das Arbeitsfeld um den Werkzeugradius verkleinert ist.

21050	CONTOUR_TUNNEL_TOL			C06	K6	
mm	Ansprechschwelle für Kontur-Tunnel-Überwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Ansprechschwelle für Konturtunnel-Überwachung. Gibt den Radius des "Tunnels" an, der um die Bahn der Werkzeugspitze gelegt wird.

Sind drei Geometrieachsen definiert, kann man sich den Tunnel wie einen Schlauch vorstellen, durch dessen Mitte die Bahn der Werkzeugspitze läuft.

Sind nur zwei Geometrieachsen definiert, ist dieser Schlauch flachgedrückt in die Ebene der beiden Geometrieachsen.

Überwachung nur dann aktive, wenn:

- Option Konturtunnelüberwachung vorhanden ist und
- MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL größer als 0.0 ist und
- mindestens zwei und höchstens drei Geometrieachsen definiert sind.

Korrespondiert mit:

MD21060 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_REACTION,
MD21070 \$MC_CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT,
MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL

21060	CONTOUR_TUNNEL_REACTION			C06	K6	
-	Reaktion bei Ansprechen der Kontur-Tunnel-Überwachung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Reaktion bei Ansprechen des Alarms

0: Alarm nur anzeigen, Bearbeitung fortsetzen

1: Rampenstop

2: Schnellstop

Nicht relevant:

Wenn Option Konturtunnelüberwachung nicht vorhanden

Korrespondiert mit:

MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL, MD21070 \$MC_CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT

21070	CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT	C01, C06	K6
-	Zuordnung eines Analogausgangs für die Ausgabe des Konturfehlers	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		8	7/2
			M

Beschreibung: Zuordnung eines Analogausgangs, auf dem der berechnete Konturfehler ausgegeben werden kann.

0: keine Ausgabe
 1: Ausgabe auf Ausgang 1
 2: Ausgabe auf Ausgang 2
 usw.
 8: Ausgabe auf Ausgang 8

Ein Fehler in Höhe der Ansprechschwelle MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL erscheint auf dem Ausgang als Spannung von 10V.

Mehrfachbelegung desselben Ausgangs durch andere Signale wird automatisch geprüft.

Nicht relevant:

Wenn Option Konturtunnelüberwachung nicht vorhanden

Korrespondiert mit:
 MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL, MD21060 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_REACTION

21080	CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT	C08, C06	-
Grad	Minimaler Winkel (Bahntangente / WZ-Orientierung) bei 3D-WRK	DOUBLE	RESET
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0.1
		89.	7/2
			M

Beschreibung: Bei der 3D-Werkzeuradiuskorrektur darf der Winkel zwischen der Bahntangente und der Werkzeugorientierung einen bestimmten Grenzwinkel nicht unterschreiten. Dieses Maschinendatum gibt diesen Winkel (in Grad) an.

Je geringer der Wert dieses Maschinendatums gewählt wird, umso höher ist im allgemeinen der Rechenaufwand, der benötigt wird, um die Einhaltung der genannten Bedingungen zu überprüfen.

Ausnahmen gelten für Linearsätze mit konstanter Orientierung.

21082	CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT	C08, C06	-
Grad	Minimaler Winkel zw. Flächennormalenv. und WZ-Orientierung	DOUBLE	RESET
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1.0
		89.	7/2
			M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt beim 3D-Stirnfräsen den Winkel an, den Flächennormalenvektor und Werkzeugorientierung in jedem Punkt der Bahn mindestens bilden müssen, wenn mit einem Seitwärtswinkel ungleich Null gearbeitet wird und das Werkzeug kein Kugelfräser ist. Anderfalls wird beim Unterschreiten dieses Wertes die Bearbeitung mit einem Alarm abgebrochen.

Je geringer der Wert dieses Maschinendatums gewählt wird, umso höher ist im allgemeinen der Rechenaufwand, der benötigt wird, um die Einhaltung der genannten Bedingung zu überprüfen. Das Maschinendatum ist nicht wirksam in Linearsätzen mit konstanter Orientierung. In diesem Fall sind beliebig kleine Winkel zugelassen, auch wenn der Seitwärtswinkel ungleich Null ist.

2.3 NC-Maschinendaten

21084	CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT			C08, C06	W5	
Grad	Minimaler Winkel zw. Flächennormalenvek. und Bahntang.-vektor			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	3., 3., 3., 3., 3., 3., 3., 3...	1.0	89.	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt beim 3D-Stirnfräsen den Winkel an, den Flächennormalenvektor und Bahntangentenvektor in jedem Punkt der Bahn mindestens bilden müssen. Anderfalls wird beim Unterschreiten dieses Wertes die Bearbeitung mit einem Alarm abgebrochen.

Je geringer der Wert dieses Maschinendatums gewählt wird, umso höher ist im allgemeinen der Rechenaufwand, der benötigt wird, um die Einhaltung der genannten Bedingung zu überprüfen.

21090	MAX_LEAD_ANGLE			C08, C09	M1	
Grad	Maximalbetrag des zul. Voreilwinkels bei Orientierungsprogr.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	80., 80., 80., 80., 80., 80., 80., 80....	0.	80.	7/7	U

Beschreibung: Maximalbetrag des zulässigen Voreilwinkels in Grad.

21092	MAX_TILT_ANGLE			C08, C09	M1	
Grad	Maximalbetrag des zul. Seitwärtswinkels bei Orientierungsprogr.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	180., 180., 180., 180., 180., 180., 180., 180....	-180.	180.	7/7	U

Beschreibung: Maximalbetrag des zulässigen Seitwärtswinkels in Grad.

21094	ORIPATH_MODE			C02	F2	
-	Einstellung für bahnrelative Orientierung ORIPATH			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1241	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem MD wird das Verhalten bei ORIPATH, d.h. bahnrelative Interpolation der Werkzeugorientierung eingestellt.

Dabei werden mit den verschiedenen Ziffern dieses Datums unterschiedliche Funktionen für ORIPATH aktiviert.

Die Zehnerstelle dieses MD erlaubt die Festlegung wie die programmierten LEAD- und TILT-Winkel interpretiert werden.

Diese Einstellmöglichkeit ist auch ohne aktives ORIPATH von Bedeutung, falls Offsets für den LEAD- und TILT-Winkel programmiert werden (mit \$P_OFF_LEAD und \$P_OFF_TILT bzw. \$AC_OFF_LEAD und \$AC_OFF_TILT).

Bedeutung der Einerstelle: Aktivierung der "echten" bahnrelativen Orientierungsinterpolation

xxx0:

Werkzeugorientierung hat nur am Satzende den mit LEAD und TILT programmierten Bezug zur Bahntangente und dem Normalenvektor, während des Satzes folgt die Orientierung nicht der Bahntangente. Dies entspricht dem Verhalten in SW-Stand 6.xx

xxx1:

Der mit LEAD/TILT programmierte Bezug der Werkzeugorientierung zur Bahntangente und dem Flächennormalenvektor wird über den ganzen Satz hinweg eingehalten

Bedeutung der Zehnerstelle: Interpretation des LEAD- und TILT-Winkels. Dies gilt sowohl für die bei bahnrelativer Orientierungsinterpolation (ORIPATH) mit LEAD und TILT programmierten Winkel,

als auch für Offsets der LEAD- und TILT-Winkel, die auch ohne ORIPATH mit \$P_OFF_LEAD und \$P_OFF_TILT bzw. \$AC_OFF_LEAD und \$AC_OFF_TILT programmiert werden können.

Bei der bahntangentialen Orientierung wird das Koordinatensystem durch die beiden Vektoren Bahntangente und Normalenvektor aufgespannt. Bei der Anwendung eines Offsets auf eine programmierte Orientierung

übernimmt die Rolle des Normalenvektors die aktuelle Orientierung selber. Es wird dann durch die aktuelle Orientierung und der Bahntangente eine Ebene aufgespannt in der die Drehung mit dem LEAD-Winkel erfolgt, bzw.

mit dem TILT-Winkel senkrecht dazu.

xx0x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und Normalenvektor/Orientierungsvektor (Vorwärtswinkel)
2. TILT = Drehung der Orientierung um Normalenvektor

Dies ist die Interpretation der LEAD/TILT Winkel in SW Versionen < 7.2

xx1x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und Normalenvektor/Orientierungsvektor (Vorwärtswinkel)
2. TILT = Drehung der Orientierung um Vektor in Richtung der Tangente (Seitwärtswinkel)

xx2x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und Normalenvektor/Orientierungsvektor (Vorwärtswinkel)
2. TILT = Drehung der Orientierung um Vektor in Richtung der gedrehten (neuen) Tangente (Seitwärtswinkel)

xx3x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. TILT = Drehung der Orientierung um Vektor in Richtung der Tangente (Seitwärtswinkel)
2. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und Normalenvektor/Orientierungsvektor (Vorwärtswinkel)

xx4x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. TILT = Drehung der Orientierung um Vektor in Richtung der Tangente (Seitwärtswinkel)
2. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und den gedrehten (neuen) Normalenvektor/Orientierungsvektor (Vorwärtswinkel)

Bedeutung der Hunderterstelle: Aktivierung einer Abhebebewegung bei Umorientierungen.

x0xx:

Bei Umorientierungen bei ORIPATH wird keine Abhebebewegung durchgeführt.

x1xx:

Bei Umorientierungen bei aktivem ORIPATH wird eine Abhebebewegung in Richtung des programmierten Vektors durchgeführt. Der programmierte Vektor für die Richtung der Abhebebewegung bezieht sich auf das durch die aktuelle Werkzeugrichtung (z-Koordinate) und der Orientierungsänderung (x-Koordinate) definierte Koordinatensystem.

x2xx:

2.3 NC-Maschinendaten

Bei Umorientierungen bei aktivem ORIPATH wird eine Abhebebewegung in Richtung des programmierten Vektors durchgeführt. Der programmierte Vektor für die Richtung der Abhebbewegung bezieht sich auf das durch den aktuellen Flächennormalvektor (z-Koordinate) und der Orientierungsänderung (x-Koordinate) definierte Koordinatensystem.

Eine Abhebebewegung ist nur dann möglich bei "echter" bahnrelativer Orientierungsinterpolation, d.h. wenn die Einerstelle dieses MD den Wert Eins hat. Bedeutung der Tausenderstelle: Verhalten bahnrelativer Orientierung bei Aktivierung/Deaktivierung der Werkzeugkorrektur.

0xxx:

Die bahnrelative Orientierung wird auch in Aktivierungs- bzw. Deaktivierungssätzen der Werkzeugkorrektur eingehalten.

1xxx:

Die bahnrelative Orientierung wird in Aktivierungs- bzw. Deaktivierungssätzen der Werkzeugkorrektur nicht eingehalten. In diesen Sätzen bleibt dann die Werkzeugorientierung normalerweise konstant. Es ist jedoch erlaubt in diesen Sätzen eine Werkzeugorientierung zu programmieren, die dann in diesen Sätzen verfahren wird. Die Programmierung der Orientierung kann in diesen Sätzen jedoch nur mit Vektoren erfolgen, die Programmierung von Rundachspositionen ist nicht erlaubt..

21096	OFF_ORI_MODE	C08	-			
-	Wirkungsweise der Überlagerung der Werkzeugorientierung	UDWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird die Wirkungsweise der Überlagerung der Werkzeugorientierung mit den Systemvariablen (Bit 0-15)
 \$AC_OFF_O[i], \$AC_OFF_R[i], \$AC_OFF_LEAD, \$AC_OFF_TILT, \$AC_OFF_THETA, \$AC_OFF_O_ANGLE und \$AC_OFF_R_ANGLE
 und den Programmvariablen (Bit 16-31)
 \$P_OFF_O[i], \$P_OFF_R[i], \$P_OFF_LEAD, \$P_OFF_TILT, \$P_OFF_THETA, \$P_OFF_O_ANGLE und \$P_OFF_R_ANGLE eingestellt.

 Bit 0-15: Wirkungsweise der Überlagerungen im Interpolator

Bit 0: Verhalten der Systemvariablen bei RESET
 0: Offset wird bei RESET abgewählt
 1: Offset bleibt über RESET hinaus erhalten

Bit 1: Verhalten der Systemvariablen in der Betriebsart JOG
 0: keine Überlagerung der Werkzeugorientierung aufgrund der Systemvariablen für Offset der Werkzeugorientierung
 1: eine überlagerte Bewegung aufgrund der Systemvariablen für Offset der Werkzeugorientierung wird interpoliert.

Bit 2: Wirkung der Wertzuweisung auf die Komponenten der Systemvariablen \$AC_OFF_O[i]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 3: Wirkung der Wertzuweisung auf die Komponenten der Systemvariablen \$AC_OFF_R[i]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 4: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$AC_OFF_LEAD
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 5: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$AC_OFF_TILT
 0: absoluter Wert

1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 6: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$AC_OFF_THETA
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 7: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$AC_OFF_O_ANGLE
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 8: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$AC_OFF_R_ANGLE
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 9: Unterdrückung des Alarms 20301
 0: Alarm wird ausgegeben
 1: Alarm wird unterdrückt

 Bit 16-31: Wirkungsweise der Überlagerungen im NC-Programm

Bit 16: Wirkung der Wertzuweisung auf die Komponenten der Systemvariablen \$P_OFF_O[i]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 17: Wirkung der Wertzuweisung auf die Komponenten der Systemvariablen \$P_OFF_R[i]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 18: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$P_OFF_LEAD
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 19: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$P_OFF_TILT
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 20: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$P_OFF_THETA
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 21: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$P_OFF_O_ANGLE
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)
 Bit 22: Wirkung der Wertzuweisung auf die Systemvariable \$P_OFF_R_ANGLE
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

21100	ORIENTATION_IS_EULER			C01, C09	F2, TE4, M1	
-	Winkeldefinition bei Orientierungsprogrammierung			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Datum wirkt nur bei MD21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE = 0
 MD = 0 (FALSE):
 Die bei der Orientierungsprogrammierung mit A2, B2, C2 programmierten Werte werden als RPY-Winkel (in Grad) interpretiert.

2.3 NC-Maschinendaten

Der Orientierungsvektor ergibt sich, indem ein Vektor in Z-Richtung zunächst um C2 um die Z-Achse, dann um B2 um die neue Y-Achse und zuletzt um A2 um die neue X-Achse gedreht wird. Im Gegensatz zur Eulerwinkelprogrammierung haben hier alle drei Werte Einfluss auf den Orientierungsvektor.

MD = 1 (TRUE):

Die bei der Orientierungsprogrammierung mit A2, B2, C2 programmierten Werte werden als Euler-Winkel (in Grad) interpretiert.

Der Orientierungsvektor ergibt sich, indem ein Vektor in Z-Richtung zunächst um A2 um die Z-Achse, dann um B2 um die neue X-Achse und zuletzt um C2 um die neue Z-Achse gedreht wird. Daraus folgt, dass der Wert von C2 bedeutungslos ist.

21102	ORI_DEF_WITH_G_CODE			C01, C07	F2	
-	Definition der Orientierungsachsen über G-Code			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Definition der Orientierungswinkel A2, B2, C2
 0: Definition laut MD21100 \$MC_ORIENTATION_IS_EULER
 1: Definition laut G-Code (ORIEULER, ORIRPY, ORIVIRT1, ORIVIRT2)

21103	ORI_ANGLE_WITH_G_CODE			C01, C07	-	
-	Def. der Orientierungswinkel über G-Code			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Definition der Orientierungswinkel A2, B2, C2:
 FALSE: Definition laut MD21100 \$MC_ORIENTATION_IS_EULER
 TRUE : Definition laut G-Code (ORIEULER, ORIRPY, ORIVIRT1, ORIVIRT2)
 Nur die Programmierung der Winkel mit A2, B2, C2 wird gemäß den G-Codes ORIEULER, ORIRPY, ORIVIRT1, ORIVIRT2 interpretiert und nicht die Programmierung von Winkel mittels den Orientierungsachsen, wie es der Fall ist, wenn das MD21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE = 1 ist.

21104	ORI_IPO_WITH_G_CODE			C01, C07	F2	
-	G-Code für Orientierungsinterpolation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Definition der Interpolationsart für die Orientierung
 FALSE: Bezug sind die G-Codes ORIWKS und ORIMKS
 TRUE : Bezug sind die G-Codes ORIAXES, ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxx und ORICURVE der 51. G-Code Gruppe

21106	CART_JOG_SYSTEM			C01, C07	F2, M1	
-	Koordinatensysteme beim kartesischen JOG			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	7	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum hat zweierlei Bedeutung. Zum Einen dient es dazu, die Funktion "Kartesisches Handverfahren" zu aktivieren. Zum Zweiten kann damit festgelegt werden, zwischen welchen Bezugssystemen eine Umschaltung ausgeführt werden kann.

Die Bedeutung der einzelnen Bits ist folgendermaßen festgelegt:

- Bit 0 : Basiskoordinatensystem
- Bit 1 : Werkstückkoordinatensystem
- Bit 2 : Werkzeugkoordinatensystem

21108	POLE_ORI_MODE	C07	F2
-	Verhalten bei Vektorinterpolation in Polposition	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		11122	7/7 U

Beschreibung: Definiert die Behandlung der Orientierungsänderung bei Vektorinterpolation, wenn die Orientierung durch den Polkegel, der mit dem MD24540,24640,25240,35340 \$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT_1,2,3,4 definiert wird, verläuft.

Eine Vektorinterpolation liegt dann vor, wenn die Werkzeugorientierung kinematikunabhängig interpoliert wird, z.B mittels Großkreisinterpolation (Orientierung wird in einer Ebene geschwenkt), Kegelinterpolation oder durch Interpolation eines 2. Bezugspunktes auf dem Werkzeug (ORICURVE), und nicht direkt die Orientierungsachsen.

In der Polposition ist die Position der Polachse beliebig. Für die Großkreis-Interpolation wird aber eine bestimmte Orientierung dieser Achse benötigt.

Wenn die Startorientierung gleich der Polorientierung ist oder dieser nahe kommt, und die Endorientierung des Satzes außerhalb des durch das Maschinendatum TRAF05_POLE_LIMIT_n definierten Toleranzkreises liegt, kann die Polachse geeignet positioniert werden, damit die nachfolgende Vektorinterpolation durchgeführt werden kann. Dies wird durch die Einer- und Zehnerstelle dieses Maschinendatums eingestellt. Die Einerstellen können folgende Werte annehmen (wirksam bei Startorientierung gleich Polorientierung):

0: Die Interpolation wird als Achsinterpolation ausgeführt. Die vorgegebene Orientierungsbahn (Großkreis) wird nur eingehalten, wenn die Polachse (zufälligerweise) die richtige Position hat und die Grundorientierung senkrecht auf der 2. Rundachse steht.

1: Vor dem Satz, in dem die beschriebene Situation auftritt, wird ein Satz eingefügt, der die Polachse so positioniert, dass im Folgesatz die Großkreisinterpolation ausgeführt werden kann.

2: Enthält der Satz, vor dem Satz, in dem die beschriebene Situation auftritt, eine Geometrieachsbewegung, aber keine Orientierungsbewegung, wird die notwendige Positionierbewegung der Polachse zusätzlich in diesem Vorgängersatz ausgeführt.

Ist eine der beiden Bedingungen nicht erfüllt (Satz enthält keine Geometrieachsbewegung oder Satz enthält Orientierungsbewegung), wird die Polachsbewegung in einem eigenen Satz ausgeführt (Verhalten wie bei 1.)

Die Zehnerstellen können folgende Werte annehmen (wirksam, wenn die Startorientierung von der Polorientierung abweicht, aber innerhalb des durch TRAF05_POLE_LIMIT_n definierten Toleranzkreises liegt):

00: Die Interpolation wird als Achsinterpolation ausgeführt. Die vorgegebene Orientierungsbahn (Großkreis) wird nur eingehalten, wenn die Polachse (zufälligerweise) die richtige Position hat und die Grundorientierung senkrecht auf der 2. Rundachse steht.

10: Vor dem Satz, in dem die beschriebene Situation auftritt, wird ein Satz eingefügt, der die beiden Rundachsen auf den Punkt positioniert, an dem die programmierte Großkreisinterpolation den durch TRAF05_POLE_LIMIT_n definierten Toleranzkreises schneidet. Im Ursprungssatz wird ab diesem Punkt mit Großkreisinterpolation verfahren.

2.3 NC-Maschinendaten

20: Enthält der Satz, vor dem Satz, in dem die beschriebene Situation auftritt, eine Geometrieachsbewegung, aber keine Orientierungsbewegung, werden die notwendigen Positionierbewegungen der beiden Rundachsen zusätzlich in diesem Vorgängersatz ausgeführt. Die Restbewegung im Ursprungssatz ist die gleiche, wie die beim Wert 10 des Maschinendatums.

Ist eine der beiden Bedingungen nicht erfüllt (Satz enthält keine Geometrieachsbewegung oder Satz enthält Orientierungsbewegung), wird die Polachsbewegung in einem eigenen Satz ausgeführt (Verhalten wie bei 10.)

Mit der Hunderterstelle des MD wird das Verhalten für den Fall eingestellt, dass die Orientierung durch den Polkegel verläuft oder innerhalb des Polkegels endet.

Die Hunderterstellen kann folgende Werte annehmen:

000: Ein Satz, dessen Orientierung innerhalb des Polkegels verläuft, wird nur dann unterteilt, falls die Startorientierung gleich der Polorientierung ist (bei POLE_ORI_MODE = 1) oder der Polorientierung nahe kommt (bei POLE_ORI_MODE = 10). Tritt die Polorientierung an beliebiger Stelle im Satz auf, wird die gesamte Orientierungsänderung mittels Rundachsinterpolation verfahren. Dies führt im allgemeinen zu einer mehr oder weniger großen Abweichung von der programmierten Orientierungsbahn.

100: Durchläuft die programmierte Orientierungsbahn den Polkegel wird eine Unterteilung des Satzes in bis zu 3 Teilen vorgenommen, so dass nur innerhalb des Polkegels eine Abweichung von der programmierten Orientierungsbahn vorkommt. Außerhalb des Polkegels wird die Orientierung exakt auf der programmierten Orientierungsbahn interpoliert.

Mit der Tausenderstelle des MD wird das Verhalten bzgl. der Polbehandlung bei aktivem ORIANGLE (Interpolation der Orientierung in virtuellen Achswinkeln) eingestellt.

0xxx: Bei dieser Einstellung ist das normale Polverhalten auch bei ORIANGLE aktiv. Veranlasst die Transformation wegen eines Pols die Umschaltung auf Achsinterpolation, so wird die Orientierung mittels der realen Rundachsen interpoliert. Dies kann zu beträchtlichen Abweichungen von der programmierten Orientierungsbahn führen. Evtl. andere Einstellungen des MD \$MC_POLE_ORI_MODE sind ebenso wirksam. D.h. zum Beispiel kann durch die Einstellung MD21108 \$MC_POLE_ORI_MODE = 100 dieses Verhalten so verändert werden, dass Abweichungen von der programmierten Orientierungsbahn nur innerhalb des Polkegels stattfinden.

1xxx: Bei aktivem ORIANGLE erfolgt nie eine Umschaltung auf die Interpolation der Orientierung mittels realer Rundachsen. Die Orientierung wird immer mit virtuellen Achswinkeln (z.B. Eulerwinkel oder RPY-Winkel) interpoliert. Es werden andere Einstellungen des MD21108 \$MC_POLE_ORI_MODE nicht wirksam. Z.B. wird bei MD21108 \$MC_POLE_ORI_MODE = 1100 die mit dem Wert 100 aktivierte Aufteilung der Orientierungsbewegung nicht wirksam. Ist also das MD21108 \$MC_POLE_ORI_MODE = 1xxx, werden die Einer-, Zehner- und Hunderterstelle ignoriert.

Mit der Zehntausenderstelle kann eingestellt werden, ob bei der generischen 5/6-Achs Transformation der Alarm 14112 ausgegeben wird, falls die Zwischenorientierungen im nicht erreichbaren Orientierungsbereich der Kinematik liegen, die Endorientierung des Satzes jedoch möglich ist:

0xxxx: Es werden die Zwischenorientierungen überprüft, ob diese erreichbar sind. Falls ein Orientierungsverlauf programmiert wird, der durch den nicht erreichbaren Bereich führt, wird dann der Alarm 14112 (Programmierter Orientierungsweg nicht möglich) ausgegeben.

1xxxx: Die Zwischenorientierungen werden überprüft, ob diese erreichbar sind. Es wird jedoch kein Alarm ausgegeben, falls die Orientierung durch den nicht erreichbaren Bereich verläuft, sondern die Orientierungsänderung wird mittels Rundachsinterpolation durchgeführt. Dies kann dann zu beträchtlichen Abweichungen der Orientierung von dem programmierten Orientierungsverlauf kommen

Die Werte der Einer-, der Zehner-, der Hunderter- und der Tausenderstellen werden addiert. Ist die Tausenderstelle = 1, werden die restlichen Dezimalstellen des MD (ausser der Zehntausenderstelle) nicht ausgewertet.

21110	X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE			EXP, C01, C09	M1, K2	
-	Koordinatensystem bei automatischer Framedefinition			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	M

Beschreibung:

1 = Bei automatischer Definition eines Frame (TOFRAME), dessen Z-Richtung gleich der aktuellen Werkzeugorientierung ist, wird das neue Koordinatensystem um die neue Z-Achse zusätzlich so gedreht, dass die neue X-Achse in der alten Z-X-Ebene liegt.

0 = Bei automatischer Definition eines Frame (TOFRAME), dessen Z-Richtung gleich der aktuellen Werkzeugorientierung ist, wird das neue Koordinatensystem so belassen, wie es sich aus der Kinematik der Maschine ergibt, d.h. man stellt sich ein Koordinatensystem am Werkzeug befestigt vor, das sich mit dem Werkzeug (Orientierung) dreht.

ab SW 5.3:

Dieses Maschinendatum wirkt nur dann, wenn die drei niederwertigen Dezimalstellen (Einer, Zehner und Hunderter) des SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE gleich Null ist. Andernfalls wird die Framedefinition durch SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE bestimmt.

Nicht relevant:

keine Orientierungsprogrammierung

Korrespondiert mit:

MD21100 \$MC_ORIENTATION_IS_EULER

Literatur:

/PG/, Programmieranleitung Grundlagen

21120	ORIX_TURN_TAB_1			C07	F2, M1	
-	Bezugsachsensdefinition für Orientierungsachsen			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1...	0	3	7/2	M

Beschreibung:

Gibt für jeden Kanal die Zuordnung der Drehungen der Orientierungsachsen um die Bezugsachsen an (Definition 1).

Diese Orientierungsbeschreibung wird mit dem G-Code ORIVIRT1 aktiviert.

0: keine Drehung

1: Drehung um Bezugsachse X

2: Drehung um Bezugsachse Y

3: Drehung um Bezugsachse Z

Beispiel:

MD21120 \$MC_ORIX_TURN_TAB_1[0] = 3 ; 1.ORI-Achse dreht um Bezugsachse Z

MD21120 \$MC_ORIX_TURN_TAB_1[1] = 2 ; 2.ORI-Achse dreht um Bezugsachse Y

MD21120 \$MC_ORIX_TURN_TAB_1[2] = 1 ; 3.ORI-Achse dreht um Bezugsachse X

21130	ORIX_TURN_TAB_2			C07	F2	
-	Bezugsachsensdefinition für Orientierungsachsen			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1...	0	3	7/2	M

Beschreibung:

Gibt für jeden Kanal die Zuordnung der Drehungen der Orientierungsachsen um die Bezugsachsen an (Definition 2).

2.3 NC-Maschinendaten

Diese Orientierungsbeschreibung wird mit dem G-Code ORIVIRT2 aktiviert.

- 0: keine Drehung
- 1: Drehung um Bezugsachse X
- 2: Drehung um Bezugsachse Y
- 3: Drehung um Bezugsachse Z

Beispiel :

```
MD21120 $MC_ORIAX_TURN_TAB_1[ 0 ] = 3 ; 1.ORI-Achse dreht um Bezugsachse Z
MD21120 $MC_ORIAX_TURN_TAB_1[ 1 ] = 2 ; 2.ORI-Achse dreht um Bezugsachse Y
MD21120 $MC_ORIAX_TURN_TAB_1[ 2 ] = 1 ; 3.ORI-Achse dreht um Bezugsachse X
```

21132	ORI_DISP_IS_MODULO			C07	F2	
-	Modulo Anzeige der Positionen von Orientierungsachsen			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	3	FALSE,FALSE,FALSE , FALSE,FALSE,FALSE , FALSE,FALSE,FALSE , FALSE,F...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Modulo Anzeige von Orientierungsachsen aktiviert. Dies hat nur Auswirkungen auf die angezeigten Positionen und nicht auf die mögliche Programmierung bzw. Verfahrbereich dieser Achsen.
Der Modulo Bereich wird mit den MD21134 \$MC_ORI_DISP_MODULO_RANGE und MD21136 \$MC_ORI_DISP_MODULO_RANGE_START eingestellt.

21134	ORI_DISP_MODULO_RANGE			C07	-	
Grad	Größe des Modulobereichs für Anzeige der Orientierungsachsen.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 3...	1.0	360000000.0	7/7	U

Beschreibung: Legt die Größe des Modulobereiches für die Anzeige von Positionen von Orientierungsachsen fest.
Dieser Modulobereich hat keine Auswirkungen auf die programmierbaren Werte der Positionen und den möglichen Verfahrbereich von Orientierungsachsen.

21136	ORI_DISP_MODULO_RANGE_START			C07	-	
Grad	Startposition des Modulobereichs für Anzeige der Orientierungsachsen			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	-180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Legt die Startposition des Modulobereiches für die Anzeige der Positionen von Orientierungsachsen fest.
Dies hat nur Auswirkungen auf die angezeigten Positionen und nicht auf die mögliche Programmierung bzw. Verfahrbereich dieser Achsen.
Beispiel:
Start = 0 Grad -> Modulobereich 0 <->360 Grad
Start = 180 Grad -> Modulobereich 180 <->540 Grad
Start = -180 Grad -> Modulobereich -180 <->180 Grad

21140	DYN_ORI_OFF_ON			C07	F2	
-	Aktivierung dynamische Überlagerung der Orientierung			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem MD wird die dynamische Überlagerung der Werkzeugorientierung aktiviert. Die aktuelle Orientierung wird dann gemäss der aktuellen Bahngeschwindigkeit korrigiert. Damit kann z.B. der Strahl bei Wasserstrahl-Maschinen geschwindigkeitsabhängig korrigiert werden. Siehe hierzu auch die MD
MD21142 \$MC_DYN_ORI_OFF_VEL
MD21144 \$MC_DYN_ORI_OFF_ANGLE

21142	DYN_ORI_OFF_VEL			C07	F2	
mm/min	Strahl Geschwindigkeit			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	20000, 20000, 20000, 20000, 20000, 20000, 20000, 20000...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Zur dynamischen Überlagerung der Werkzeugorientierung. Mit diesem Datum wird die Austrittsgeschwindigkeit des Wasserstrahls angegeben.

21144	DYN_ORI_OFF_ANGLE			C07	F2	
Grad	Zusätzliche Offsetwinkel des Wasserstrahls			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Zur dynamischen Überlagerung der Werkzeugorientierung.
Zusätzliche Offsetwinkel des Wasserstrahls:
0: Voreilwinkel LEAD
1: Seitwärtswinkel TILT
2: Drehwinkel THETA (nur bei 6-Achs Kinematiken)

21150	JOG_VELO_RAPID_ORI			C07	F2, R2	
Umdr/min	Konventioneller Eilgang für Orientierungsachsen			DOUBLE	RESET	
-						
-	3	10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeit bei Jog-Betrieb mit Eilgangüberlagerung für Orientierungsachsen im Kanal [Grad/min]

21155	JOG_VELO_ORI			C07	F2	
Umdr/min	Konventionelle Geschwindigkeit für Orientierungsachsen			DOUBLE	RESET	
-						
-	3	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0,...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeit für Orientierungsachsen im Kanal bei Jog-Betrieb

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

21158	JOG_JERK_ORI		C07	F2		
m/s ³	Ruck für Joggen von Orientierungsachsen		DOUBLE	RESET		
-						
-	3	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Beschleunigung der Orientierungsachsen im Modus SOFT beim Joggen. Die Beschleunigung dividiert durch den Ruckgrenzwert ergibt eine Zeit, in der die Beschleunigungsänderung stattfindet.

Die Ruckbegrenzung beim Joggen von Orientierungsachsen wird durch das Maschinendatum MD21159 \$MC_JOG_JERK_ORI_ENABLE = 1 (SOFT) aktiviert, und durch MD21159 \$MC_JOG_JERK_ORI_ENABLE = 0 (BRISK) deaktiviert.

Nicht relevant bei:
Fehlerzuständen, die zum Schnellstopp führen.

21159	JOG_JERK_ORI_ENABLE		C07	F2		
-	Joggen von Orientierungsachsen mit SOFT		BOOLEAN	RESET		
-						
-	3	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, F...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die Funktion der Ruckbegrenzung beim Joggen von Orientierungsachsen wird freigegeben.

FALSE: keine Ruckbegrenzung (BRISK)
TRUE: Ruckbegrenzung (SOFT)

21160	JOG_VELO_RAPID_GEO		C07	F2		
mm/min	Konventioneller Eilgang für Geometrieachsen		DOUBLE	RESET		
-						
-	3	10000., 10000.0, 10000., 10000., 10000.0, 10000., 10000., 10000....	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeit bei Jog-Betrieb mit Eilgangüberlagerung für Geometrieachsen im Kanal [mm/min]

21165	JOG_VELO_GEO		C07	F2		
mm/min	Konventionelle Geschwindigkeit für Geometrieachsen		DOUBLE	RESET		
-						
-	3	1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: JOG-Geschwindigkeit für Geometrieachsen im Kanal [mm/min]

21166	JOG_ACCEL_GEO		C07, A04	F2		
m/s ²	Beschleunigung für Geometrieachsen		DOUBLE	RESET		
-						
-	3	.0, .0, .0, .0, .0, .0, .0, , .0, .0, .0, .0, .0, .0, .0, ...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beschleunigung der Geometrieachsen beim Verfahren in Jog.

Falls das Maschinendatum den Wert Null hat, so wird der Wert des Maschinendatums MD32301 \$MA_JOG_MAX_ACCEL[<Achse>] verwendet.

21168	JOG_JERK_GEO	C07, A04	F2			
m/s ³	Ruck für Joggen von Geometrieachsen	DOUBLE	RESET			
-						
-	3	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	1.e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Beschleunigung der Geometrieachsen im Modus SOFT beim Joggen. Die Beschleunigung dividiert durch den Ruckgrenzwert ergibt eine Zeit, in der die Beschleunigungsänderung stattfindet.

Falls das Maschinendatum den Wert Null hat, so wird der Wert des Maschinendatums MD32436 \$MA_JOG_MAX_JERK[<Achse>] verwendet.

Die Ruckbegrenzung beim Joggen von Geometrieachsen wird durch die Maschinendatum \$JOG_AND_POS_JERK_ENABLED[<Achse>] = 1 (SOFTA) der zugrundeliegenden Maschinenachsen aktiviert, und durch \$JOG_AND_POS_JERK_ENABLED[<Achse>] = 0 (BRISKA) deaktiviert, bzw. durch die NC-Sprachbefehle SOFTA, DRIVEA bzw. BRISKA.

Nicht relevant bei:
Fehlerzuständen, die zum Schnellstopp führen.

21170	ACCEL_ORI	C07	F2			
Umdr/s ²	Beschleunigung für Orientierungsachsen	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	.05, .05, .05, .05, .05, .0 5, .05, .05, .05, .05, .05 , .05, .05, ...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beschleunigung für Orientierungsachsen im Kanal

21180	ROT_AX_SWL_CHECK_MODE	C07	F2			
-	Check Softwarelimits für Orientierungsachsen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1112	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur bei der generischen 5-Achs-Transformation ausgewertet. Es bestimmt, wie die Bewegung der Rundachsen bei Richtungsprogrammierung gegebenenfalls modifiziert wird, wenn bei der Satzvorbereitung erkannt wird, dass der programmierte Weg zu einer Verletzung der Softwarelimits der Orientierungsachsen führen würde.

Dabei kann mit der Einerstelle des MD eingestellt werden, wie bei Verletzung der SW-Limits alternative Endpositionen der Rundachsen gebildet werden. Mit der Zehnerstelle kann eingestellt wie die Achsen die so bestimmten Endpositionen anfahren. Mit der Hunderterstelle kann eine automatische Begrenzung der Achse, die durch den Pol schwenkt (Nichtpolachse), aktiviert werden.

Bedeutung der Einerstelle:

0: Es findet keine Modifikation der Bahn statt. Ist eine Bewegung auf dem kürzesten Weg nicht möglich, wird der Alarm 10720 (SW_LIMITSWITCH) ausgegeben.

1: Verletzt die zunächst bestimmte Orientierungsbahn die Achsgrenzen der Orientierungsachsen, wird versucht, den Endpunkt so anzupassen, dass eine Bewegung möglich ist.

Dabei wird zunächst versucht, die zweite Lösung zu verwenden. (Bei der Umrechnung Orientierung ==> Achswinkel ergeben sich i. A. immer zwei verschiedene Lösungen). Verletzt auch diese Lösung die Achsgrenzen, wird versucht, eine zulässige Lösung zu finden, indem bei beiden Lösungen beide Rundachsen um Vielfache von 360 Grad verändert werden.

2.3 NC-Maschinendaten

Die beschriebenen Veränderungen der Endpositionen werden nur ausgeführt, wenn Achsinterpolation der Rundachsen aktiv ist.

2: Die Überwachungen und gegebenenfalls Veränderungen der Rundachspositionen sind die gleichen wie beim Wert 1 des Maschinendatums.

Veränderungen sind aber auch dann zulässig, wenn Vektorinterpolation (Großkreisinterpolation, Kegelmantelinterpolation usw.) aktiv ist. Ist in einem solchen Fall eine Veränderung der Rundachspositionen notwendig, wird auf Achsinterpolation umgeschaltet. Die ursprünglich programmierte Orientierungsbahn wird dann in der Regel nicht mehr eingehalten.

Bedeutung der Zehnerstelle:

0x: Die Orientierungsachsen fahren simultan zu der möglichen Endposition. Dabei gibt es evtl. mehr oder weniger große Abweichungen vom ursprünglichen Orientierungsverlauf.

1x: Falls möglich, wird zuerst die Orientierung in Polrichtung gedreht. In Polstellung wird dann die Polachse so positioniert, dass im Folgenden die Endorientierung angefahren werden kann, indem die Orientierung aus der Polstellung in die programmierte Richtung gedreht wird. Dabei wird dann der ursprünglich programmierte Orientierungsverlauf eingehalten.

Bedeutung der Hunderterstelle:

0xx: Der Bereich der Nichtpolachse wird durch deren SW-Limits bzw. Arbeitsfeldebegrenzungen festgelegt.

1xx: Der Bereich der Nichtpolachse wird entweder auf den positiven oder negativen Verfahrbereich begrenzt. Der mögliche Bereich wird dadurch bestimmt, welche Begrenzung (positiver Wert oder negativer Wert) den größten Absolutbetrag hat.

Beispiele:

1. MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS[AX5] = -5.0 und MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS[AX5] = 135.0, der mögliche Bereich der Achse AX5 ist 0 ... 135.0

2. MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS[AX5] = -100.0 und MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS[AX5] = 10.0, der mögliche Bereich der Achse AX5 ist -100.0 ... 0.0

3. MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS[AX5] = 5.0 und MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS[AX5] = 120.0, der mögliche Bereich ist 5.0 ... 120.0, es gibt keine automatische Begrenzung des Verfahrbereichs.

Tausenderstelle: Reserviert.

21186	TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR			C01, C07	F2	
-	Offset der TOCARR-Rundachsen aus NPV			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Der Offset der Rundachsen für den orientierbaren Werkzeugträger wird automatisch aus der bei Aktivierung des orientierbaren Werkzeugträgers für die Rundachsen aktiven Nullpunktverschiebung übernommen.

21190	TOFF_MODE			C08	F2, 2.4	
-	Wirkungsweise der Korrektur in Werkzeugrichtung			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Wirkungsweise der Online-Korrektur in Werkzeugrichtung über \$AA_TOFF[] eingestellt.

Bit 0: Verhalten von \$AA_TOFF bei RESET

0: \$AA_TOFF wird bei RESET abgewählt

1: \$AA_TOFF bleibt über RESET hinaus erhalten

Bit 1: Wirkung der Wertzuweisung auf die 1. Komponente von \$AA_TOFF[]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 2: Wirkung der Wertzuweisung auf die 2. Komponente von \$AA_TOFF[]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 3: Wirkung der Wertzuweisung auf die 3. Komponente von \$AA_TOFF[]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 4: Verhalten der \$AA_TOFF Bewegung bei NC-Stop
 0: Bewegung wird bei NC-Stop unterbrochen
 1: Bewegung bleibt bei NC-Stop aktiv

Bit 5: Verhalten der \$AA_TOFF Bewegung bei RESET und Programmende
 0: Bewegung wird bei RESET oder Programmende unterbrochen
 1: Bewegung bleibt bei RESET oder Programmende aktiv

Bit 6: Wirksamkeit des Settingdatums \$SC_TOFF_LIMIT_MINUS
 0: Die Untergrenze \$SC_TOFF_LIMIT_MINUS wirkt nicht. Als Untergrenze wird - \$SC_TOFF_LIMIT genommen.
 1: Die Untergrenze \$SC_TOFF_LIMIT_MINUS wirkt.

Bit 7: Satzweises Unterdrücken von TOFF bei SUPA
 0: TOFF wird bei SUPA nicht satzweise unterdrückt.
 1: TOFF wird bei SUPA satzweise unterdrückt.

Bit 8: Verhalten des TOFF-Handradfahrens am TOFF_LIMIT / TOFF_LIMIT_MINUS
 0: Unterbrechung, d.h. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken
 1: Abbruch der Verfahrbewegung, d.h. kein Aufsammeln

Bit 9: \$AA_TOFF-Handradüberlagerung ohne Aktivierung durch TOFFON möglich.
 0: \$AA_TOFF-Handradüberlagerung nur nach Aktivierung der \$AA_TOFF-Funktion durch TOFFON möglich.
 1: \$AA_TOFF-Handradüberlagerung ohne Aktivierung der \$AA_TOFF-Funktion durch TOFFON möglich.

Bit 10: Achszuordnung der TOFF-Komponenten bei Ebenenwechsel.
 0: Bei Ebenenwechsel von G17 nach G18 oder G19 werden die Achskomponenten zyklisch vertauscht. Das bedeutet, dass alle drei Achsen des gedrehten Koordinatensystems in die positiven Achsrichtungen des Ausgangskordinatensystems zeigen.
 1: Bei Ebenenwechsel von G17 nach G18 wird das Koordinatensystem um -90 Grad um die X-Achse gedreht, bei Ebenenwechsel von G17 nach G18 um 90 Grad um die Y-Achse.
 In beiden Fällen zeigt die gedrehte Z-Achse in die gleiche Richtung wie bei nicht gesetztem Bit 10.
 Die beiden anderen Achsen sind gegenüber der Einstellung mit nicht gesetztem Bit 10 vertauscht, und eine der beiden Achsen zeigt in negative Richtung.
 Diese Einstellung sollte nur noch verwendet werden, wenn Kompatibilität mit ältern Softwareständen notwendig ist (SW 4.5 und älter). Für Neuentwicklungen wird diese Einstellung nicht empfohlen.

21194	TOFF_VELO			C08	F2, 2.4	
mm/min	Geschwindigkeit für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeit für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung [mm/min] über \$AA_TOFF[]

2.3 NC-Maschinendaten

21196	TOFF_ACCEL			C08	2.4	
m/s²	Beschleunigung für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.0e-6	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beschleunigung für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung [m/s**2] über \$AA_TOFF[]

21198	ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIM			C07	F2	
mm	Aktivierungsgrenze der Echtzeitdynamiküberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Weicht die effektive BCS-Position oder die effektive Werkzeuglänge bei einer Orientierungstransformation um mehr als den in diesem Maschinendatum definierten Wert von den im Vorlauf berücksichtigten Werten ab, z.B. durch überlagerte Bewegungen oder durch Aktivierung der Online-Werkzeuglängenkorrektur, wird die Echtzeitdynamikbergrenzung aktiviert.

21199	ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIMR			C07	F2	
Grad	Aktivierungsgrenze der Echtzeitdynamiküberwachung für Rundachsen			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Weicht die effektive BCS-Position einer an der Transformation beteiligten Rundachse bei einer Orientierungstransformation um mehr als den in diesem Maschinendatum definierten Wert von den im Vorlauf berücksichtigten Werten ab, z.B. durch überlagerte Bewegungen, wird die Echtzeitdynamikbergrenzung aktiviert.

21200	LIFTFAST_DIST			C09	K1, V1, 2.6, 6.1	
mm	Verfahrstrecke bei Schnellabheben von der Kontur			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt den Absolutbetrag der Verfahrbewegung bei Schnellabheben. Die Richtung der Verfahrbewegung wird im Teileprogramm durch den Befehl ALF festgelegt.

Literatur:

/PA/, "Programmieranleitung Grundlagen"

21202	LIFTFAST_WITH_MIRROR			C09	K1	
-	Schnellabheben mit Spiegeln			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: 1: Bei der Bestimmung der Abheberichtung wird bei aktiver Spiegelung der Kontur auch die Abheberichtung gespiegelt. Die Spiegelung der Abheberichtung bezieht sich nur auf die Richtungskomponenten senkrecht zur Werkzeugrichtung.

0: Spiegelung der Kontur wird bei der Bestimmung der Abheberichtung *n i c h t* berücksichtigt.

21203	LIFTFAST_MODE_MASK	C09	K1
-	Einstellungen für Schnellabheben	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0
-	-		0x1
-	-		7/2
-	-		M

Beschreibung: Bit0: Verhalten von LFWP bei aktivem Frame
 =0 Bei Definition der Abheberichtung mit LFWP wirkt der aktive Frame *n i c h t*.
 =1 Bei Definition der Abheberichtung mit LFWP wirkt der aktive Frame. In diesem Fall hat MD21202 \$MC_LIFTFAST_WITH_MIRROR keine Wirkung.

21204	LIFTFAST_STOP_COND	C09	M3
-	Stopverhalten beim Schnellabheben	UDWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-	-		0x7FFFFFFF
-	-		7/2
-	-		M

Beschreibung: Legt das Stopverhalten der Liftfast-Bewegung bei verschiedenen Stop-Bedingungen fest
 Bit0: Axiales NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX4.3 (Vorschub Halt/Spindel Halt) bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung
 =0 Stop der Rückzugbewegung beim axialem Vorschub-Halt bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung
 =1 kein Stop der Rückzugbewegung beim axialem Vorschub-Halt bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung
 Bit1: Vorschub-Sperre im Kanal NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX6.0 (Vorschubsperr)
 =0 Stop der Rückzugbewegung bei Vorschub-Sperre im Kanal
 =1 kein Stop der Rückzugbewegung bei Vorschub-Sperre im Kanal

21210	SETINT_ASSIGN_FASTIN	C01, C09	-
-	HW-Zuordnung des ext. NC-Eingangsbytes für NC-Progr.-Interrupts	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
-	-		0x7FFFFFFF
-	-		7/2
-	-		M

Beschreibung: Zuordnung von Eingangsbytes zur Verarbeitung von Anwender-Interrupts in NC-Programmen (SETINT)
 Bit 0 ... 7: Nummer des Eingangsbytes (siehe unten)
 Bit 16 ... 23: Auswahlmaske für die Signale, die im Kanal NICHT ausgewertet werden
 Bit 24 ... 31: Auswahlmaske für die Signale, die im Kanal INVERTIERT ausgewertet werden
 Bit x = 0: Interrupt wird bei steigender Flanke ausgelöst
 Bit x = 1: Interrupt wird bei fallender Flanke ausgelöst
 Eingangsbytes:
 Byte 1: On Board-Eingänge der NCU-Baugruppe (DB)
 Byte 2 - 5: externe digitale Eingänge (schnelle NC-Peripherie oder Vorgabe über NC/PLC-Nahtstelle)
 Byte 128 - 129: Komparator-Byte (Ergebnis aus schnellen Analogeingängen oder Vorgabe über NC/PLC-Nahtstelle)

2.3 NC-Maschinendaten

21220	MULTFEED_ASSIGN_FASTIN		C01, C09	A4, V1		
-	Zuordnung der NC-Peripherie für 'mehrere Vorschübe im Satz'		UDWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit dem MD21220 \$MC_MULTFEED_ASSIGN_FASTIN (Zuordnung der Eingangsbytes der NC-Peripherie für "Mehrere Vorschübe in einem Satz") können maximal zwei digitale Eingangsbytes bzw. Komparator-Eingangsbytes der NC-Peripherie dem Eingangsbyte für die Funktion "Mehrere Vorschübe in einem Satz" zugeordnet werden.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Eingangssignale invertiert werden.

Das MD hat folgende Codierung:

Bit 0 - 7:
 Nr. des 1. verwendeten digitalen Eingangsbytes oder Komparator-Eingangsbytes

Bit 8 - 15:
 Nr. des 2. verwendeten digitalen Eingangsbytes oder Komparator-Eingangsbytes

Bit 16 - 23:
 Invertiermaske für das Beschreiben des 1. Bytes

Bit 24 - 31:
 Invertiermaske für das Beschreiben des 2. Bytes

Bit=0: nicht invertieren
 Bit=1: invertieren

Als Nummer für digitale Eingänge ist anzugeben:

1: für das On-Board-Byte
 2 - 5: für externe Bytes

Als Nummer für ein Komparator-Eingangsbyte ist anzugeben:

128: für Komparator 1 (entspricht 80Hex)
 129: für Komparator 2 (entspricht 81Hex)

21230	MULTFEED_STORE_MASK		C01, C09	V1		
-	Speicherverhalten für 'mehrere Vorschübe im Satz'		UBYTE	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die Priorität der Signale für die Vorschübe F2 - F7 der Funktion "Mehrere Vorschübe in einem Satz" fällt mit wachsender Bitnummer innerhalb des Eingangsbytes. Das höchstpriorere Signal bestimmt den aktuellen Vorschub.

Mit dem MD21230 \$MC_MULTFEED_STORE_MASK (Eingangssignale der Funktion "Mehrere Vorschübe in einem Satz" speichern) kann das Verhalten bei Abfall des jeweils höchstprioreren Eingangs festgelegt werden:

Gesetztes Bit 2 - 7 bewirkt, dass der zugehörige Vorschub (F2 bis F7), der vom jeweils höchstprioreren Eingangssignal angewählt wurde, auch dann beibehalten wird, wenn das Eingangssignal abfällt und ein niederpriorer Eingang ansteht.

Das MD hat folgende Codierung:

Bit 0 - 1: keine Bedeutung
 Bit 2 - 7: Speicherverhalten der Vorschubsignale

21240	PREVENT_SYNACT_LOCK_CHAN			C01, C09	-	
-	Geschützte Synchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-1	1399	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt einen Bereich von Synchronaktions-ID's fest.

Synchronaktionen mit Id's in diesem Bereich können nicht überschrieben, gelöscht (Cancel) oder über Synchronaktionen gesperrt (lock) werden.

Mit 0,0 gibt es keinen Bereich von geschützten Synchronaktionen. Die Werte werden als Absolutwerte gelesen und Ober- und Unterwert können in beliebiger Reihenfolge angegeben werden.

Wird ein Wert mit -1 projiziert, so wird die Projektierung des allgemeinen Maschinendatums wirksam.

Hinweis:

Während der Erstellung von geschützten statischen Synchronaktionen, sollte der Schutz aufgehoben werden, da sonst bei jeder Änderung Power On notwendig ist, um die Logik neu definieren zu können.

21300	COUPLE_AXIS_1			C09	S3	
-	Synchronsp.paar-Festlg., Masch.achsnr: Folgesp.l[0], Leitsp.[1]			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	31	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum kann je NC-Kanal ein Synchronspindel-paar fest projiziert werden.

Dabei sind für die Folgespindel [n =0] und die Leitspindel [n =1] die im NC-Kanal gültigen Maschinenachsnnummern (kanalspez. MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED) einzutragen.

Werden die Werte "0" eingetragen, so gilt die Kopplung als nicht projiziert; es können dann 2 Kopplungen frei über NC-Teileprogramm konfiguriert werden.

Nicht relevant bei:

anwenderdefinierter Kopplung

Korrespondiert mit:

kanalspez. MD21310 \$MC_COUPLING_MODE_1

(Kopplungsart im Synchronspindelbetrieb)

kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1

(Änderungen der Kopplungsparameter nicht möglich)

kanalspez. MD21330 \$MC_COUPLE_RESET_MODE_1

(Kopplungs-Abbruch-Verhalten)

kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1

(Satzwechselverhalten im Synchronspindelbetrieb)

SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1

(Übersetzungsparameter für Synchronspindelbetrieb)

21310	COUPLING_MODE_1			C03, C09	S3	
-	Kopplungsart im Synchronspindelbetrieb			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	2	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird die Kopplungsart für die mit den Maschinendaten COUPLE_AXIS_1[n] fest projizierte Kopplung bestimmt.

2.3 NC-Maschinendaten

1: Sollwertkopplung aktiviert.

Bei der Sollwertkopplung wird die Führungsgröße für die Folgespindel aus dem Lagesollwert der Leitspindel ermittelt. Dadurch wird eine zeitgleiche Sollwertvorgabe bei FS und LS ermöglicht, was sich insbesondere auch bei Beschleunigungs- und Bremsvorgänge positiv auf die Synchronität auswirkt.

Mit der Sollwertkopplung wird somit ein besseres Führungsverhalten als bei der Istwertkopplung erreicht.

Bei Anwendung der Sollwertkopplung müssen vor Aktivierung des Synchronbetriebes folgende Bedingungen erfüllt sein:

- Die LS muss den gleichen NC-Kanal zugeordnet sein wie die FS.
- Die FS und LS müssen sich in Lageregelung befinden (SPCON).
- FS und LS müssen gleiche Regeldynamik aufweisen

0: Istwertkopplung aktiviert.

Bei der Sollwertkopplung wird die Führungsgröße für die Folgespindel aus dem Lageistwert der Leitspindel ermittelt. Dabei soll der Folgeantrieb wesentlich dynamischer sein, als der Leitantrieb; auf keinen Fall umgekehrt.

Die Istwertkopplung findet beispielsweise in folgenden Fällen Anwendung:

- Die LS muss einen anderen NC-Kanal zugeordnet sein wie die FS.
- Bei LS, die nicht für Lageregelung geeignet ist.
- Falls die Regeldynamik der Leitspindel wesentlich geringer ist als die der Folgespindel. Sobald die Istwertkopplung aktiv ist, wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.2 (Istwertkopplung) für die FS auf 1-Signal gesetzt.

2: Geschwindigkeitskopplung aktiviert.

Die Geschwindigkeitskopplung ist intern eine Sollwertkopplung. Es werden geringere dynamische Anforderungen an die FS und LS gestellt. Ein definierter Positionsbezug zwischen FS und LS kann nicht hergestellt werden.

Die Geschwindigkeitskopplung findet in folgenden Fällen Anwendung:

- Die LS und/oder FS befinden sich nicht in Lageregelung.
- Es sind keine Messsysteme vorhanden.

Mit der Sprachanweisung COUPDEF kann die Kopplungsart im NC-Teileprogramm bei ausgeschalteter Kopplung verändert werden, sofern dies nicht mit dem kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1 verriegelt ist. Der parametrierte Wert des kanalspez. MD21310 \$MC_COUPLING_MODE_1 wird jedoch nicht verändert!

Nicht relevant:

anwenderdefinierte Kopplung

Korrespondiert mit:

kanalspez. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1

(Synchronspindel paar Festlegung)

kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1

(Änderungen der projektierten Kopplungsparameter nicht möglich)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.2 (Istwertkopplung)

21320	COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1	C09	S3
-	Satzwechselverhalten im Synchronspindelbetrieb	BYTE	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0
		3	7/2
			M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird für die mit den kanalspez. Maschinendaten COUPLE_AXIS_[n] fest projektierte Kopplung bestimmt, mit welchem Kriterium der Satzwechsel beim Einschalten des Synchronbetriebs erfolgen soll.

Dabei kann zwischen folgenden Möglichkeiten ausgewählt werden:

- 0: Satzwechsel wird sofort freigegeben
- 1: Satzwechsel bei "Synchronlauf fein"

2: Satzwechsel bei "Synchronlauf grob"
 3: Satzwechsel bei IPOSTOP (d.h. nach sollwertseitigem Synchronlauf)
 Mit der Sprachanweisung COUPDEF kann das Satzwechselverhalten im NC-Teileprogramm verändert werden, sofern dies nicht mit dem kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1 verriegelt ist. Der parametrierte Wert des kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1 wird jedoch nicht verändert!
 Das eingestellte Satzwechselverhalten wirkt auch bei Änderung des Übersetzungsverhältnisses bzw. bei Programmierung eines definierten Winkelversatzes während aktiver Kopplung.
 Nicht relevant:
 anwenderdefinierte Kopplung
 Korrespondiert mit:
 kanalspez. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
 (Synchronspindelpaar Festlegung)
 kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1
 (Änderungen der Kopplungsparameter nicht möglich)
 kanalspez. MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE oder MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE
 (Schwellwert für Synchronlauf grob)
 kanalspez. MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE oder MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE
 (Schwellwert für Synchronlauf fein)

21330	COUPLE_RESET_MODE_1	C03, C09	S3, K1
-	Kopplungs-Abbruch-Verhalten:	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
		0x3FF	7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird das Verhalten des Synchronbetriebs für das mit den Maschinendatum COUPLE_AXIS_1[n] projektierte Synchronspindelpaar festgelegt.
 Bit 0=0:
 Der Synchronbetrieb bleibt auch bei erneutem Programm-Start aktiv und kann nur mit COUPOF aufgehoben werden, solange die Steuerung eingeschaltet bleibt.
 Bit 0=1:
 Der Synchronbetrieb wird mit Programm-Start (aus dem RESET-Zustand) aufgehoben.
 Bit 1=0:
 Der Synchronbetrieb bleibt auch bei Programm-Ende und RESET aktiv und kann nur mit COUPOF aufgehoben werden, solange die Steuerung eingeschaltet bleibt.
 Bit 1=1:
 Der Synchronbetrieb wird mit Programm-Ende oder RESET aufgehoben.
 Bit 5=1:
 Die projektierten Daten werden bei Programm-Start aktiviert.
 Bit 6=1:
 Die projektierten Daten werden bei Programm-Ende oder RESET aktiviert.
 Bit 9=1:
 Der Synchronbetrieb wird mit Programm-Start eingeschaltet.
 Hinweis:
 Mit NC-Start nach NC-Stop wird der Synchronbetrieb nicht abgewählt!
 Nicht relevant bei:
 anwenderdefinierter Kopplung
 Korrespondiert mit:
 kanalspez. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1 (Synchronspindelpaar Festlegung)
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX84.4 (aktive Spindelbetriebsart:Synchronbetrieb)

2.3 NC-Maschinendaten

21340	COUPLE_IS_WRITE_PROT_1			C09	S3	
-	Änderung der Kopplungsparameter nicht möglich			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob die Kopplungsparameter (Übersetzungsverhältnis, Satzwechselverhalten, Kopplungsart) für das mit den kanalspez. Maschinendaten COUPLE_AXIS_1[n] projektierte Synchronspindel-paar vom NC-Teileprogramm verändert werden dürfen.

1: Kopplungsparameter dürfen vom NC-Teileprogramm nicht verändert werden (Änderungsschutz aktiv).

Bei einem Versuch, die Kopplungsparameter zu ändern wird eine Alarmmeldung erzeugt.

0: Kopplungsparameter dürfen mit der Sprachanweisung COUPDEF vom NC-Teileprogramm verändert werden.

Nicht relevant bei:
anwenderdefinierter Kopplung

Korrespondiert mit:
kanalspez. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
(Synchronspindel-paar Festlegung)
kanalspez. MD21310 \$MC_COUPLING_MODE_1
(Kopplungsart im Synchronspindelbetrieb)
kanalspez. MD21330 \$MC_COUPLE_RESET_MODE_1
(Kopplungs-Abbruch-Verhalten)
kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
(Satzwechselverhalten im Synchronspindelbetrieb)
SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1
(Übersetzungsparameter für Synchronspindelbetrieb)

21380	ESR_DELAY_TIME1			EXP, N09	M3	
s	Verzögerungszeit ESR-Achsen			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Bei Auftreten z.B. eines Alarms kann mit Hilfe des vorliegenden MDs der Brems-Zeitpunkt verzögert werden, um z.B. bei Zahnrad-Wälzbearbeitung zunächst den Rückzug aus der Zahn-lücke zu ermöglichen. (ESR).

21381	ESR_DELAY_TIME2			EXP, N09	M3	
s	ESR-Zeit für interpolatorisches Bremsen			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nach Ablauf der Zeit MD21380 \$MC_ESR_DELAY_TIME1 steht noch die hier (MD21381 \$MC_ESR_DELAY_TIME2) spezifizierte Zeit für interpolatorisches Bremsen zur Verfügung. Nach Ablauf der Zeit MD21381 \$MC_ESR_DELAY_TIME2 wird Schnellbremsen mit anschließendem Nachführen eingeleitet.

21500	TRACLG_GRINDSPI_VERT_OFFSET	C07	-
mm	Vert. Positionsoffset der Schleifachse bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: In diesem MD wird der vertikale Offset der Schleifachse eingegeben.

21501	TRACLG_GRINDSPI_HOR_OFFSET	C07	-
mm	Horiz. Positionsoffset der Schleifachse bei Centerless-Schleif.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Horizontaler Positionsoffset der Schleifachse bei Centerless-Schleifen.
In diesem MD ist nur dann von Bedeutung, wenn das MD: TRAF0_AXES_IN_n[0] = 0 ist, d. h. keine Achse für die Schleifscheibe vorhanden ist.

21502	TRACLG_CTRLSPI_VERT_OFFSET	C07	-
mm	Vertikaler Positionsoffset Regelachse bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: In diesem MD wird der vertikale Offset für die Regelachse eingegeben.

21504	TRACLG_SUPPORT_VERT_OFFSET	C07	-
mm	Vertikaler Offset des Lineals bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Y-Offset für Lineal
Es gilt: $Y(0) = Y(\text{Offset}) + Q1 < Y(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < Y(\text{Richtungsvektor}Q2)$

21506	TRACLG_SUPPORT_HOR_OFFSET	C07	S8
mm	Horizontaler Offset des Lineals bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: X-Offset für Lineal
Es gilt: $X(0) = X(\text{Offset}) + Q1 < X(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < X(\text{Richtungsvektor}Q2)$

21508	TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_1	C07	-
-	Vertikal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Y-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1
Es gilt: $Y(0) = Y(\text{Offset}) + Q1 < Y(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < Y(\text{Richtungsvektor}Q2)$

2.3 NC-Maschinendaten

21510	TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_1	C07	-
-	Horizontal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: X-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1
 Es gilt: $X(0) = X(\text{Offset}) + Q1 < X(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < X(\text{Richtungsvektor}Q2)$

21512	TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_2	C07	-
-	Vertikal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Y-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2
 Es gilt: $Y(0) = Y(\text{Offset}) + Q1 < Y(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < Y(\text{Richtungsvektor}Q2)$

21514	TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_2	C07	-
-	Horizontal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: X-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2
 Es gilt: $X(0) = X(\text{Offset}) + Q1 < X(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < X(\text{Richtungsvektor}Q2)$

21516	TRACLG_SUPPORT_LEAD_ANGLE	C07	-
Grad	Steigungswinkel des Lineals bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-90. 90. 7/2 M

Beschreibung: Hier wird der Steigungswinkel des Lineals (a) eingegeben.

21518	TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT	C07	-
mm	Obere Berührgr. des Lineals mit Schleifeteil bei Centerl.-Schl.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Die Angabe der oberen Berührungsgrenze des Lineals mit dem Schleifeteil (d1) wird zur Überwachung der Auflagenbereichsgrenzen benötigt.
 Korrespondiert mit:
 MD21520 \$MC_TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT

21520	TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT	C07	-
mm	Untere Berührgr. des Lineals mit Schleifeteil bei Centerl.-Schl.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Die Angabe der unteren Berührungsgrenze des Lineals mit dem Schleifeteil (d2) wird zur Überwachung der Auflagenbereichsgrenzen benötigt.
 Korrespondiert mit MD:
 TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

M0 = 100 => Gruppe 5 (entspr.M100)

```
Hilfsfunktionsart          M
Hilfsfunktionserweiterung    0
Hilfsfunktionswert          100
Hilfsfunktionsgruppe        5
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[0] = "M"
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[0] = 0
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[0] = 100
MD22040 $MC_AUXFU_ASSIGN_GROUP[0] = 5          ; (5. Gruppe)

M00, M01, M02, M17 und M30 sind standardmäßig der Gruppe 1 zugeordnet.
M3, M4, M5 und M70 der Masterspindel sind standardmäßig der Gruppe 2 zugeordnet.
Die S-Funktionen der Masterspindel sind standardmäßig der Gruppe 3 zugeordnet.
Die vier Maschinendaten zur Zuordnung einer Hilfsfunktion zu einer
Hilfsfunktionsgruppe sind jeweils mit dem gleichen Index [n] zu versehen.
```

Sonderfälle:

Wenn der Hilfsfunktionswert einer Hifu kleiner 0 ist, werden alle Hilfsfunktionen dieser Art und Erweiterung einer Gruppe zugeordnet.

Beispiel:

S2 = -1 => Gruppe 9
 (alle S-Werte der 2. Spindel werden der Gruppe 9 zugeordnet)

Hinweis:

Pro Satz darf nur eine Hilfsfunktion einer Gruppe programmiert werden, ansonsten wird der Alarm 14760 ausgegeben.

Korrespondiert mit:

MD11100 \$MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN

22020	AUXFU_ASSIGN_EXTENSION			C04	H2, S1	
-	Hilfsfunktionserweiterung			DWORD	POWER ON	
-						
-	255	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,, ...	-1	99	7/2	M

Beschreibung: siehe MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

Sonderfälle:

Bei den Spindelfunktionen M3, M4, M5, M19, M70, M40, M41, M42, M43, M44, M45 und S wird über die Hilfsfunktionserweiterung die Spindelnummer an die PLC ausgegeben.

22030	AUXFU_ASSIGN_VALUE			C04	H2, S1	
-	Hilfsfunktionswert			DWORD	POWER ON	
-						
-	255	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,, ...	-	-	7/2	M

Beschreibung: siehe MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

22035	AUXFU_ASSIGN_SPEC			C04	H2	
-	Ausgabe-Spezifikation			UDWORD	POWER ON	
-						
-	255	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,, ...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

22060	AUXFU_PREDEF_EXTENSION			C04	H2	
-	Vordefinierte Hilfsfunktionserweiterung			DWORD	POWER ON	
-						
-	301	0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0,, ...	-1	99	7/2	M

Beschreibung: Adresserweiterung für vordefinierte Hilfsfunktionen.
 Diese Einstellung kann nur für die Indices 5 - 17 und 21 geändert werden!

22070	AUXFU_PREDEF_VALUE			C04	H2	
-	Vordefinierter Hilfsfunktionswert			DWORD	POWER ON	
-						
-	301	0, 1, 2, 17, 30, 6, 3, 4, 5, 19, 70, 40, 41, 42, 43, 44, 45, -1,...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Wert von vordefinierten Hilfsfunktionen.
 Diese Einstellung kann nicht geändert werden!

22080	AUXFU_PREDEF_SPEC			C04	H2, K1	
-	Ausgabe-Spezifikation			UDWORD	POWER ON	
-						
-	301	0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21,, 0x8...	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x7FFFF, 0x7FFFF, 0x7FFFF, 0x7FFFF, 0x7FFFF, 0x7FFFF, 0x7FFFF, 0...	7/2	M

Beschreibung: Spezifikation des Ausgabeverhaltens der vordefinierten Hilfsfunktionen.

- Bit 0 = 1 Quittierung "normal" nach einen OB1-Takt
- Bit 1 = 1 Quittierung "quick" mit OB40
- Bit 2 = 1 keine vordefinierte Hilfsfunktion
- Bit 3 = 1 keine Ausgabe an die PLC
- Bit 4 = 1 Spindelreaktion nach der Quittung durch die PLC
- Bit 5 = 1 Ausgabe vor der Bewegung
- Bit 6 = 1 Ausgabe während der Bewegung
- Bit 7 = 1 Ausgabe am Satzende
- Bit 8 = 1 keine Ausgabe nach Satzsuchlauf Type 1,2,4
- Bit 9 = 1 Aufsammlung während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 10 = 1 keine Ausgabe während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 11 = 1 kanalübergreifende Hilfsfunktion während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 12 = 1 Ausgabe erfolgte über Synchronaktion
- Bit 13 = 1 implizite Hilfsfunktion
- Bit 14 = 1 aktives M01
- Bit 15 = 1 keine Ausgabe während Einfahr-Testlauf
- Bit 16 = 1 Nibbeln aus
- Bit 17 = 1 Nibbeln ein
- Bit 18 = 1 Nibbeln

22090	AUXFU_PREDEF_SIM_TIME		C04	H2, S1		
-	Quittierungszeit		DWORD	POWER ON		
-						
-	301	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Quittierungszeit der Hilfsfunktion in msec.
siehe MD22010 \$MC_AUXFU_PREDEF_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

22100	AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE		C04	H2		
-	Satzwechselferzögerung bei schnellen Hilfsfunktionen.		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Satzwechsel wird bei schnellen Hilfsfunktionen nicht verzögert
0: Bei der schnellen Hilfsfunktionsausgabe wird der Satzwechsel bis zur Quittierung durch die PLC (OB40) verzögert.
1: Bei der schnellen Hilfsfunktionsausgabe an die PLC wird der Satzwechsel nicht verzögert.
Nicht relevant bei:
Hilfsfunktionen mit normaler Quittung
Weiterführende Literatur:
/FBSY/, Synchronaktionen

22110	AUXFU_H_TYPE_INT		C11, C04	H2, K1		
-	Datenformat der H-Hilfsfunktionen (Integer/Real)		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: 0: Der Werte von H-Hilfsfunktionen liegt im Gleitkommaformat vor.
Der maximale Wertebereich ist +/-3.4028 ex 38.
1: Der Wert von H-Hilfsfunktionen wird gerundet und nach Integer gewandelt.
Das Grundprogramm in der PLC muss den Wert als Integer-Wert interpretieren.
Der maximale Wertebereich beträgt -2147483648 bis 2147483647.

22200	AUXFU_M_SYNC_TYPE		C04	H2, K1, 2.4		
-	Ausgabezeitpunkt der M-Funktionen		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

Beschreibung: Synchronisation der M-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.
0 = Ausgabe vor der Bewegung
1 = Ausgabe während der Bewegung
2 = Ausgabe am Ende vom Satz
3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
Achtung:
Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22080
\$MC_AUXFU_PREDEF_SPEC[preIndex], MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] oder
eine projektierte Ausgabespezifikation der Gruppe durch MD11110
\$MN_AUXFU_GROUP_SPEC[groupIndex] hat eine höhere Priorität!

2.3 NC-Maschinendaten

22210	AUXFU_S_SYNC_TYPE	C04	H2, 2.4
-	Ausgabezeitpunkt der S-Funktionen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 4 7/2 M

Beschreibung: Synchronisation der S-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.
 0 = Ausgabe vor der Bewegung
 1 = Ausgabe während der Bewegung
 2 = Ausgabe am Ende vom Satz
 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation
Achtung:
 Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] hat eine höhere Priorität!

22220	AUXFU_T_SYNC_TYPE	C11, C04	H2, 2.4
-	Ausgabezeitpunkt der T-Funktionen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 4 7/2 M

Beschreibung: Synchronisation der T-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.
 0 = Ausgabe vor der Bewegung
 1 = Ausgabe während der Bewegung
 2 = Ausgabe am Ende vom Satz
 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation
Achtung:
 Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] hat eine höhere Priorität!

22230	AUXFU_H_SYNC_TYPE	C04	H2, 2.4
-	Ausgabezeitpunkt der H-Funktionen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 3 7/2 M

Beschreibung: Synchronisation der H-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.
 0 = Ausgabe vor der Bewegung
 1 = Ausgabe während der Bewegung
 2 = Ausgabe am Ende vom Satz
 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
Achtung:
 Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22080 \$MC_AUXFU_PREDEF_SPEC[preIndex], MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] oder eine projektierte Ausgabespezifikation der Gruppe durch MD11110 \$MN_AUXFU_GROUP_SPEC[groupIndex] hat eine höhere Priorität!

22240	AUXFU_F_SYNC_TYPE	C04	H2, K1, V1, Z1
-	Ausgabezeitpunkt der F-Funktionen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0 4 7/2 M

Beschreibung: Synchronisation der F-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.
 0 = Ausgabe vor der Bewegung

- 1 = Ausgabe während der Bewegung
- 2 = Ausgabe am Ende vom Satz
- 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
- 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation

Achtung:

Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22035
 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] hat eine höhere Priorität!

22250	AUXFU_D_SYNC_TYPE	C04	H2			
-	Ausgabezeitpunkt der D-Funktionen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	4	7/2	M

Beschreibung:

Synchronisation der D-Hilfsfunktionen bzgl. einer mitprogrammierten Achsbewegung.

- 0 = Ausgabe vor der Bewegung
- 1 = Ausgabe während der Bewegung
- 2 = Ausgabe am Ende vom Satz
- 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
- 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation

Achtung:

Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22035
 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] hat eine höhere Priorität!

22252	AUXFU_DL_SYNC_TYPE	C04	H2			
-	Ausgabezeitpunkt DL-Funktionen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	4	7/2	M

Beschreibung:

Synchronisation der Hilfsfunktion bzgl. einer mitprogrammierten Bewegung.

- 0 = Ausgabe vor der Bewegung
- 1 = Ausgabe während der Bewegung
- 2 = Ausgabe am Ende des Satzes
- 3 = Keine Ausgabe an die PLC (somit keine Satzwechselferzögerung)
- 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation

Achtung:

Eine projektierte Ausgabespezifikation einer Hilfsfunktion durch MD22035
 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[auxIndex] hat eine höhere Priorität!

22254	AUXFU_ASSOC_M0_VALUE	C01, C03, C10	H2, K1			
-	Zusätzliche M-Funktion für Programm-Halt.	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird eine zusätzliche vordefinierte M-Funktion definiert, die das gleiche Verhalten wie M0 hat. Der Wert des Maschinendatums entspricht der M-Hilfsfunktionsnummer.

Vordefinierte M-Nummern wie M0, M1, M2, M3, etc. sind nicht erlaubt.

Einschränkung:

siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE

Korrespondiert mit:

MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,

MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,

2.3 NC-Maschinendaten

MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
 MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
 MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
 MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
 MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
 MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
 MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
 MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

22256	AUXFU_ASSOC_M1_VALUE	C01, C03, C10	H2
-	Zusätzliche M-Funktion für bedingten Halt.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1... -1...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird eine zusätzliche vordefinierte M-Funktion definiert, die das gleiche Verhalten wie M1 hat. Der Wert des Maschinendatums entspricht der M-Hilfsfunktionsnummer.

Vordefinierte M-Nummern wie M0, M1, M2, M3, etc. sind nicht erlaubt.

Einschränkung:

siehe MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE

Korrespondiert mit:

MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP,
 MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE,
 MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,
 MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_MO_VALUE
 MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
 MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT
 MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT,
 MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN,
 MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 MD20095 \$MC_EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
 MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

22400	S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET	C04, C03, C05	-
-	S-Funktion über RESET hinaus wirksam	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0
			7/2
			M

Beschreibung: 1: Die zuletzt im Hauptlauf eingestellten S-Werte sind auch nach RESET wirksam. Das gilt auch für die Dynamikkorrekturwerte ACC, VELOLIM im Spindelbetrieb.

0: Nach RESET sind die verschiedenen S-Werte gleich 0 und sind daher neu zu programmieren.

Die Dynamikkorrekturwerte ACC und VELOLIM für den Spindelbetrieb sind auf 100% zurückgesetzt, sofern die achsspezifischen MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET und MD32320 \$MA_DYN_LIMIT_RESET_MASK nichts anderes vorsehen.

Hinweis:

Die Werte für ACC und VELOLIM für den Spindelbetrieb bleiben auch dann erhalten, wenn MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET ungleich Null ist oder das achsspezifische MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET ungleich Null ist.

22410	F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET			C04, C03, C05	M3, V1	
-	F-Funktion über RESET hinaus wirksam			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung:

1: Die zuletzt programmierten F-, FA-, OVR-, OVRA- Werte sind auch nach RESET wirksam.

Das gilt auch für die Dynamikkorrekturwerte (ACC, VELOLIM, JERKLIM, ACCLIMA, VELOLIMA, JERKLIMA).

0: Nach Reset sind die verschiedenen Werte auf ihren Standardwert eingestellt.

Das gilt nicht für die Dynamikkorrekturwerte, wenn das MD32320 \$MA_DYN_LIMIT_RESET_MASK achsspezifisch etwas anderes vorsieht.

Hinweis:

Die Dynamikkorrekturwerte bleiben auch dann erhalten, wenn das achsspezifische MD32320 \$MA_DYN_LIMIT_RESET_MASK ungleich Null ist.

Korrespondiert mit:

MD22240 \$MC_AUXFU_F_SYNC_TYPE Ausgabezeitpunkt der F-Funktionen

22420	FGROUP_DEFAULT_AXES			C11	-	
-	Defaulteinstellung für FGROUP-Befehl			BYTE	POWER ON	
-						
-	8	0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung:

Defaulteinstellung für FGROUP-Befehl. Man kann bis zu 8 Kanalachsen angeben, deren resultierende Geschwindigkeit dem programmierten Bahnvorschub entspricht.

Stehen alle acht Werte auf null (Vorbelegung), werden wie bisher als Defaulteinstellung für den FGROUP-Befehl die in MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB eingetragenen Geo-Achsen aktiv.

22430	FGROUP_PATH_MODE			EXP	-	
-	Verhalten der Bahngeschwindigkeit in singulären Situationen			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	3	3/3	U

Beschreibung:

Wird der Weg der FGROUP-Achsen klein zu dem der Nicht-FGROUP-Achsen, müssen Letztere sehr schnell werden, um der Bahn zu folgen. Ist der Weg exakt 0, fahren sie dagegen mit dem programmierten Vorschub. Mit dem Maschinendatum kann man diesen abrupten Übergang weich gestalten.

Wert 0: Keine Behandlung dieses abrupten Übergangs. Kompatible Einstellung zum Verhalten vor Softwarestand 6

Wert 1: Ab einer Schwelle des Wegverhältnisses von MD22440 \$MC_FGROUP_PATH_RATIO werden die Wege der Nicht-FGROUP-Achsen zunehmend berücksichtigt. Das gilt aber nur in polynomialen Sätzen mit sich deutlich ändernden Weganteilen. Kompatible Einstellung zum Verhalten vor Softwarestand NCK.P7_91

Wert 2: Wie 1, aber ohne die Einschränkungen.

Wert 3: Wie 2, aber mit verbessertem Verhalten für den Fall, dass keine Geometrieachsen in FGROUP sind. Empfohlene Einstellung für Formenbauanwendungen und Sondermaschinen.

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES, MD22440 \$MC_FGROUP_PATH_RATIO

22440	FGROUP_PATH_RATIO			EXP	-	
-	Wegverhältnis zum Einsatz der FGROUP-Singularitätenstrategie			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.	1.e6	3/3	U

Beschreibung:

Verhältnis des Weges der Nicht-FGROUP-Achsen zu dem der FGROUP-Achsen, ab dem auch der Weg der Ersteren für den Bezug der Bahngeschwindigkeit berücksichtigt wird.

Hat nur für MD22430 \$MC_FGROUP_PATH_MODE > 0 Bedeutung. Der Wert 0 wirkt so, als ob alle Achsen in FGROUP wären. Bei großen Werten nähert sich das Verhalten dem bei MDMD22430 \$MC_FGROUP_PATH_MODE = 0 an.

Korrespondiert mit:

MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES, MD22430 \$MC_FGROUP_PATH_MODE

22450	DYN_LIM_MODE			EXP, C05	-	
-	Achsiere oder geometrische Geschwindigkeitsbegrenzungen			UDWORD	NEW CONF	
-						
-	6	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	1	3/2	M

Beschreibung:

Das Datum legt fest für die Technologiegruppen fest, wie die Geschwindigkeiten der Geometrieachsen aufgrund von Krümmungen begrenzt werden.

Wert 0: Die Begrenzung erfolgt aufgrund der achsialen Beschleunigungen der an der Bahn beteiligten Geometrieachsen.

Wert 1: Die Begrenzung erfolgt aufgrund der geometrischen Krümmung der an der Bahn beteiligten Geometrieachsen.

Einstellung 0 führt zu einer höheren Bahngeschwindigkeit, weil dann in diagonaler Richtung schneller gefahren werden kann. Bei Einstellung 1 wird die Bahngeschwindigkeit an Stellen mit diagonaler und achsparalleler Tangente gleich begrenzt. Der Verlauf der Bahngeschwindigkeit ist dann ruhiger. Diese Einstellung sollte man daher beim Schlichten wählen.

Die Einstellung wirkt sich aus auf die Begrenzungen der Bahngeschwindigkeit aufgrund der Funktion Konturgenauigkeit (G-Code CPRECON), aufgrund der maximalen Achsbeschleunigung (MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL) und aufgrund des Sehnenfehlers durch den Interpolationstakt (MD10682 \$MN CONTOUR_SAMPLING_FACTOR).

22510	GCODE_GROUPS_TO_PLC			C04	K1, P3 pl, P3 sl	
-	G-Codes, die bei Satzw./RESET an NCK-PLC-Nahtst. ausgeg. werden			BYTE	POWER ON	
-						
-	8	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Angabe der G-Codegruppe, deren G-Codes bei Satzwechsel/Reset an die Nahtstelle NCK/PLC ausgegeben werden.

Die Schnittstelle wird nach jedem Satzwechsel und Reset aktualisiert.

Achtung:

Es ist nicht gewährleistet, dass ein PLC-Anwenderprogramm jederzeit einen Satzsynchrone Zusammenhang zwischen aktiven NC-Satz und anliegenden G-Codes hat.

Beispiel: Bahnbetrieb mit sehr kurzen Sätzen

2.3 NC-Maschinendaten

22532	GEOAX_CHANGE_M_CODE	C04	H2, K2
-	M-Code bei Umschaltung der Geometrieachsen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 99999999 7/2 M

Beschreibung: Nummer des M-Codes, der bei einer Umschaltung der Geometrieachsen am VDI-Interface ausgegeben wird.
 Hat dieses MD einen der Werte 0 bis 6, 17, 30, wird kein M-Code ausgegeben.
 Es wird nicht überwacht, ob ein derart erzeugter M-Code zu Konflikten mit anderen Funktionen führt.

22534	TRAFO_CHANGE_M_CODE	C04	M1, H2
-	M-Code bei Transformationswechsel	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 99999999 7/2 M

Beschreibung: Nummer des M-Codes, der bei einer Transformationsumschaltung der Geometrieachsen am VDI-Interface ausgegeben wird.
 Hat dieses MD einen der Werte 0 bis 6, 17, 30, wird kein M-Code ausgegeben.
 Es wird nicht überwacht, ob ein derart erzeugter M-Code zu Konflikten mit anderen Funktionen führt.

22550	TOOL_CHANGE_MODE	C01, C11, C04, C09	W3, K1, W1
-	Neue Werkzeugkorrektur bei M-Funktion	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/2 M

Beschreibung: Ein Werkzeug wird im Programm mit der T-Funktion angewählt. Ob mit der T-Funktion das neue Werkzeug sofort eingewechselt wird, hängt von der Einstellung in diesem MD ab:
 MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 0
 Die neuen Werkzeugdaten werden direkt mit der Programmierung von T oder D wirksam. Bei Drehmaschinen mit Werkzeugrevolver wird hauptsächlich diese Einstellung verwendet. Wird mit T kein D im Satz programmiert, so wird die WZ-Korrektur wirksam, die durch MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT vorgegeben ist.
 Die Funktion "Handwerkzeuge" ist für diesen Fall nicht freigegeben.
 MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1
 Das neue Werkzeug wird mit der T-Funktion zum Wechsel vorbereitet. Bei Fräsmaschinen mit Werkzeugmagazin wird hauptsächlich diese Einstellung verwendet, um das neue Werkzeug hauptzeitparallel (die Bearbeitung wird nicht unterbrochen) auf die Werkzeugwechselposition zu bringen. Mit der im MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE eingegebenen M-Funktion wird das alte Werkzeug aus der Spindel entfernt und das neue Werkzeug in die Spindel eingewechselt. Nach DIN 66025 soll dieser Werkzeugwechsel mit der M-Funktion M06 programmiert werden.
 Korrespondiert mit:
 MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

22560	TOOL_CHANGE_M_CODE	C01, C04, C09	H2, K1, W1
-	M-Funktion für Werkzeugwechsel	DWORD	POWER ON
-			
-	-	6, 6, 6, 6, 6, 6, 6, 6...	6 99999999 7/2 M

Beschreibung: Wird mit der T-Funktion ein neues Werkzeug lediglich zum Werkzeug-Wechsel vorbereitet (bei Fräsmaschinen mit Werkzeugmagazin wird hauptsächlich diese Einstellung verwendet, um das neue Werkzeug hauptzeitparallel auf die Werkzeugwechselposition zu bringen), muss mit einer weiteren M-Funktion der Werkzeug-Wechsel angestoßen werden.

Mit der in TOOL_CHANGE_M_CODE eingegebenen M-Funktion wird der Werkzeug-Wechsel angestoßen (altes Werkzeug aus der Spindel entfernen und das neue Werkzeug in die Spindel einwechseln). Nach DIN 66025 soll dieser Werkzeug-Wechsel mit der M-Funktion M06 programmiert werden.

Korrespondiert mit:

MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE

22562	TOOL_CHANGE_ERROR_MODE			C09	W1	
-	Verhalten bei Fehlern im Werkzeugwechsel.			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0..	0	0x3FF	7/2	M

Beschreibung:

Verhalten im Falle auftretender Fehler/Probleme beim programmierten Werkzeugwechsel.

Bit 0=0: Standardverhalten: Stopp auf dem fehlerhaften NC-Satz

Bit 0=1: Wird ein Fehler im Satz mit der Werkzeugwechselvorbereitung erkannt, wird der Alarm bzgl. des Vorbereitungsbefehls (T) solange verzögert, bis im Programmablauf der zugehörige Werkzeugwechselbefehl (M06) zur Interpretation kommt. Erst dann wird der Alarm ausgegeben, der vom Vorbereitungsbefehl ausgelöst wird. In diesem Satz kann der Bediener Korrekturereingriffe vornehmen. Bei Programmfortsetzung wird der fehlerhafte NC-Satz nochmals interpretiert und es wird intern der Vorbereitungsbefehl automatisch noch einmal ausgeführt.

Der Wert = 1 ist nur von Bedeutung, wenn die Einstellung MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1 verwendet wird.

Bit 1 nur von Bedeutung bei aktiver Werkzeugverwaltung.

Bit 1=0: Standardverhalten: Bei der Werkzeugwechselvorbereitung werden nur Werkzeuge erkannt, deren Daten einem Magazin zugeordnet sind.

Bit 1=1: Handwerkzeuge können eingewechselt werden.

Ein Werkzeug wird auch eingewechselt, wenn dessen Daten in NCK bekannt, aber nicht einem Magazin zugeordnet sind. In diesem Fall werden die Werkzeugdaten automatisch dem programmierten Werkzeughalter zugeordnet.

Der Anwender wird aufgefordert, Werkzeuge in den Werkzeughalter einzusetzen oder daraus zu entnehmen.

Bit 2 Qualifizieren der Korrekturprogrammierung

Bit 2=0: aktive D-Nr. > 0 und aktive T-Nr.=0 ergibt Korrektur 0
aktive D-Nr. > 0 und aktive D-Nr.=0 ergibt die Summenkorrektur 0

Bit 2=1: aktive D-Nr. > 0 und aktive T-Nr.=0 führt zu einer Alarmmeldung
aktive D-Nr. > 0 und aktive D-Nr.=0 führt zu einer Alarmmeldung

Bit 3 und 4 sind nur bei aktiver WZV von Bedeutung.

Funktion:

Steuerung des Verhaltens der Initsatzgenerierung bei Programm Start, falls ein nicht einsatzfähiges Werkzeug auf der Spindel ist und dieses aktiviert werden soll.

Siehe hierzu: MD20112 \$MC_START_MODE_MASK, MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK

Bei RESET wird das Verhalten "lasse gesperrtes WZ auf der Spindel weiterhin aktiv" hiermit nicht beeinflusst.

Bit 3=0: Standard: Falls das WZ auf der Spindel nicht einsatzfähig ist: WZ-Wechselkommando erzeugen, das ein Ersatz-WZ anfordert. Gibt es eins solches nicht, so wird ein Alarm erzeugt.

Bit 3=1: Der Zustand des nicht einsatzfähigen Spindelwerkzeugs wird ignoriert. (Ausnahme: nicht freigegebene WZe.) Das Werkzeug wird aktiv. Das folgende Teileprogramm sollte derart formuliert sein, dass keine Teile mit dem nicht einsatzfähigen Werkzeug gefertigt werden.

Bit 4=0: Standard: Es wird versucht, das Spindelwerkzeug bzw. dessen Ersatz-WZ zu aktivieren

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 4=1: Falls das Werkzeug auf der Spindel nicht einsatzfähig ist, dann wird im Start Initsatz T0 programmiert.

Bei der Kombination von Bit 3 und 4 erhält man folgende Aussagen:

0 / 0: Verhalten wie bisher, automatischer Wechsel bei NC-Start, wenn nicht einsatzfähiges Werkzeug in Spindel

1 / 0: Wird nicht immer automatisch gewechselt

0 / 1: Ein T0 wird bei nicht einsatzfähigem Werkzeug in Spindel bei NC-Start automatisch generiert

1 / 1: keine Aussage

Bit 5: reserviert

Bit 6=0: Standard: mit T0 bzw. D0 wird exakt nur T0 bzw. D0 programmiert.

D.h. MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT und MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT legen mit Programmierung von T0 den Wert von D, DL fest.

Bsp. MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT=1

MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT=2

MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE=0 (WZ-Wechsel mit T-Programmierung)

N10 T0; T-Nr. 0 hat aktive Nummer D1 und DL=2 was die Korrektur Null ergibt. Falls zusätzlich Bit 2 gesetzt ist:

Programmierung von

a) T0; zur Werkzeug-Abwahl

b) D0; zur Korrektur-Abwahl

erzeugt einen Alarm, falls mindestens eines der Maschinendaten

MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT

MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT

ungleich Null ist (T0 D0 DL=0 ist die korrekte Programmierung).

oder das MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT ungleich Null ist (D0 DL=0 ist die korrekte Programmierung).

Bit 6=1: steuert das NCK-Verhalten bei Programmierung von (x, y, z alle größer Null), falls mindestens eines der

MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT

MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT

ungleich Null ist.

a) Tx Dy -> T0

es wird mit T0 automatisch in NCK D0 bzw. D0 DL=0 programmiert; d.h. Werte ungleich Null der MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT, MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT werden als Wert gleich Null behandelt.

b) Tx Dy -> T0 Dy, oder T0 DL =z, oder T0 Dy DL=z, oder T0 D0 DL=z explizit programmierte Werte von D, DL werden nicht beeinflusst.

c) Dy DL=z -> D0

es wird mit D0 automatisch in NCK DL=0 programmiert; d.h. Werte ungleich Null des MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT wird als Wert gleich Null behandelt.

d) Dy DL=z -> D0 DL=z

explizit programmierte Werte von DL werden nicht beeinflusst.

Falls zusätzlich Bit 2 gesetzt ist:

man muss nur T0/D0 zur Werkzeug-/Korrekturabwahl programmieren und erhält damit keinen Alarm.

Die Aussagen bzgl. MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT bzw. DL haben nur dann Gültigkeit, wenn die Funktion Summenkorrektur aktiv ist

(siehe MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit 8).

Bit 7=0: Mit der Programmierung von Tx wird geprüft, ob ein Werkzeug mit der T-Nummer x in der T0-Einheit des Kanals bekannt ist. Wenn nicht, wird in dem Satz mit dem Alarm 17190 angehalten.

Bit 7=1: Nur wenn Werkzeug-Basisfunktionalität aktiv ist
(MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit 0,1=0)
und (MD18102 \$MN_MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE=0):
Wenn Tx programmiert ist, wird ein unbekanntes Tx zunächst ignoriert und der Alarm bzgl. des Vorbereitungsbefehls (Tx) solange ignoriert, bis im Programmablauf die D-Anwahl zur Interpretation kommt. Erst dann wird der Alarm 17191 ausgegeben, der vom Vorbereitungsbefehl ausgelöst wurde. D.h. in diesem Satz mit der D-Anwahl besteht die Möglichkeit für den Bediener, Korrekturingriffe vorzunehmen. Bei Programmfortsetzung wird der fehlerhafte NC-Satz nochmals interpretiert und es wird intern der Vorbereitungsbefehl automatisch noch einmal ausgeführt.
(Ist bei Cutting-Edge-Default=0 bzw. =-2 oder D0-Programmierung interessant, sonst wird beim Werkzeug-Wechsel die D von Cutting-Edge-Default abgewählt.)
Diese Variante ist begründet, wenn man ohne WZV eine Programmierung "Werkzeug-Nummer=Platz" (Revolver als Werkzeughalter) machen will. Es kann nun der Revolver auf einen Platz positioniert werden, zu dem (noch) kein WZ definiert ist.
Wenn Bit 0=1 gesetzt ist, ist dieses Bit ohne Bedeutung.
Bit 8=0: Ein Werkzeug, dass auf einen gesperrten Magazinplatz sitzt, wird bei der Werkzeuganwahl nicht berücksichtigt. (Default-Einstellung)
Bit 8=1: Auch ein Werkzeug, das auf einen gesperrten Magazinplatz sitzt, wird bei der Werkzeuganwahl berücksichtigt. (Entspricht dem früheren Verhalten.)
Bit 9=0: Der Werkzeugstatus "zu entladen" (\$TC_TP8[T_Nr] Bit10=1) hat keine Bedeutung. (Default-Einstellung)
Bit 9=1: Ein Werkzeug, das den Status "zu entladen" (\$TC_TP8[T_Nr] Bit10=1) hat, wird im Rahmen einer T-Programmierung nicht angewählt.
Bit 9=1: Wenn ein Multitool oder eines der Werkzeuge auf dem Multitool den Status "zu entladen" hat (\$TC_MTP8[MT_Nr] bzw. \$TC_TP8[T_Nr] Bit10=1) werden die Werkzeuge auf dem Multitool im Rahmen einer T-Programmierung nicht angewählt.

22600	SERUPRO_SPEED_MODE			EXP	K1	
-	Geschwindigkeit bei Suchlauf-Typ 5			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	3	2/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum spezifiziert den Satzsuchlauf Mode: SERUPRO näher.
Satzsuchlauf SERUPRO wird mit dem PI-Dienst _N_FINDBL Mode-Paramter = 5 aktiviert.
SERUPRO bedeutet Search Run by Programmtest, dh. vom Programmanfang bis zum Suchziel wird unter Programmtest verfahren.
Hinweis:
Programmtest bewegt keine Achsen / Spindeln
MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 0
Programmtest mit der Suchlauf-/Dryrun-Geschwindigkeit
Unter Programmtest wird mit folgender Geschwindigkeit gefahren:
Achsen: MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*Probelaufvorschub
Spindeln: MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*programmierte Drehzahl
Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden nicht beachtet.
MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 1
Programmtest mit der Programm.-Geschwindigkeit
Unter Programmtest wird mit folgender Geschwindigkeit gefahren:
Achsen: mit der Geschwindigkeit wie Probelaufvorschub
Spindeln: mit der programmierten Drehzahl
Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden beachtet.
MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 2

2.3 NC-Maschinendaten

Programmtest mit der Dryrun-Geschwindigkeit
 Unter Programmtest wird mit der programmierten Geschwindigkeit / Drehzahl mit gefahren.
 Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden beachtet.
 MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 3
 Programmtest mit der Suchlauf-Geschwindigkeit
 Unter Programmtest wird mit folgender Geschwindigkeit gefahren:
 Achsen: MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*programmierte Vorschub
 Spindeln: MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*programmierte Drehzahl.
 Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden nicht beachtet.
 Hinweis:
 Bei aktivem Umdrehungsvorschub (z.B. G95) wird der programmierte F-Wert nicht mit dem Faktor MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR multipliziert, sondern nur die programmierte Spindeldrehzahl. Dadurch ergibt sich auch hier eine Erhöhung der effektiven Bahngeschwindigkeit um den MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR.
 Korrespondiert mit:
 SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED, MD22601 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR

22601	SERUPRO_SPEED_FACTOR			EXP	K1	
-	Geschwindigkeitsfaktor Suchlauftyp 5			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0..	1.0	1.0E+301	2/2	M

Beschreibung: SERUPRO bedeutet Search Run by Programmtest, dh. vom Programmanfang bis zum Suchziel wird unter Programmtest verfahren.
 Hinweis:
 Programmtest bewegt keine Achsen / Spindeln.
 Das Maschinendatum hat nur dann eine Bedeutung, wenn die ersten beiden Bits von MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE 0 sind. Das Maschinendatum hat folgende Bedeutung:
 Achsen: MD gibt den Faktor an, mit dem der Probelaufvorschub multipliziert wird.
 Spindeln: MD gibt den Faktor an, mit dem die programmierte Drehzahl multipliziert wird.
 Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden immer ignoriert.
 Korrespondiert mit:
 SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED, MD22600 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE

22620	START_MODE_MASK_PRT			EXP, C03	M3, K1	
-	Grundstellung bei speziellen Starts			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400..	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird via MD22621 \$MC_ENABLE_START_MODE_MASK_PRT freigeschaltet.
 In der Grundstellung von MD22621 \$MC_ENABLE_START_MODE_MASK_PRT ist MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT unwirksam.
 Ist MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT für den Fall "Suchlauf via Programmtest" (kurz. SERUPRO) freigeschaltet, so ersetzt MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT bei Start des "Suchlauf via Programmtest" das MD20112 \$MC_START_MODE_MASK.
 Damit lässt sich bei Suchlauf-Start ein zum PLC-Start abweichendes Verhalten einstellen. Die Bedeutung der bitweisen Belegung von MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT ist identisch zu MD20112 \$MC_START_MODE_MASK.

22621	ENABLE_START_MODE_MASK_PRT	EXP, C03	M3, K1			
-	Schaltet MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT frei	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M

Beschreibung: Das MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT wird via MD22621 \$MC_ENABLE_START_MODE_MASK_PRT freigeschaltet.

In der Grundstellung von MD22621 \$MC_ENABLE_START_MODE_MASK_PRT ist MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT unwirksam.

Bit0 = 1:

wenn "Suchlauf via Programmtest" (engl. kurz. SERUPRO) aus RESET heraus gestartet wird (PI-Dienst _N_FINDBL Mode-Parameter == 5), ersetzt MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT das MD20112 \$MC_START_MODE_MASK.

Damit lässt sich bei Suchlauf-Start ein zum PLC-Start abweichendes Start-Verhalten einstellen.

22622	DISABLE_PLC_START	EXP	-			
-	Teileprogrammstart via PLC erlauben.	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x7FFFFFFF	2/2	M

Beschreibung: Teileprogrammstart via PLC erlauben.

Das Maschinendatum wird NUR ausgewertet, wenn der Mode "Group-Serupro" eingeschaltet ist.

"Group-Serupro" wird mit "\$MC_SERUPRO_MODE BIT2" eingeschaltet.

BIT0 = 0

Ein Teileprogramm kann in diesem Kanal nur über die PLC gestartet werden. Ein Start durch den Teileprogrammbefehl "START" ist verriegelt.

BIT0 = 1

Ein Teileprogramm kann in diesem Kanal nur mit dem Teileprogrammbefehl "START" aus einem anderen Kanal gestartet werden. Der Start via PLC ist verriegelt.

22680	AUTO_IPTR_LOCK	EXP, C03	K1			
-	Unterbrechungszeiger sperren	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Mit MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK werden Programmbereiche festgelegt, in denen die jeweils angegebenen Kopplungsarten aktiv sind. Erfolgt nun in einen derart definierten Programmbereich ein Programmabbruch, so wird im Unterbrechungszeiger (BTSS-Baustein InterruptionSearch) nicht der aktuell bearbeitete Teileprogrammsatz abgelegt, sondern der letzte Satz vor dem Aktivieren der Kopplung.

22700	TRACE_STARTTRACE_EVENT	EXP, C06	-		
-	Diagnosedatenaufzeichnungs-Start mit TRACE_STARTTRACE_EVENT.	STRING	POWER ON		
NBUP					
-	-	-	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist bestimmt für den Diagnose-Einsatz.

Die Aufzeichnung der Diagnosedaten beginnt erst, wenn das Ereignis (TRACE_STARTTRACE_EVENT) an dem Tracepoint (TRACE_STARTTRACE_TRACEPOINT) und im richtigen Schritt (TRACE_STARTTRACE_STEP) eingetroffen ist!

22710	TRACE_VARIABLE_NAME			-	-	
-	Festlegung der Trace-Daten			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	10	BL_NR, TR_POINT, EV_TYPE, EV_SRC, CS_ASTEP,, BL_NR, TR_POINT, EV...	-	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur für Diagnosezwecke bestimmt.
Das MD-Datum legt fest, welche Daten im Trace-File aufgezeichnet werden.

22712	TRACE_VARIABLE_INDEX			EXP, C06	-	
-	Index für Trace-Aufzeichnungsdaten			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	10	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0,...	0	0xFFFF	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur für Diagnosezwecke bestimmt.
Das MD-Datum legt zusammen mit TRACE_VARIABLE_NAME fest, welche Daten im Trace-File aufgezeichnet werden.
Es ermöglicht den Zugriff auf ein Array-Element.
z.B: Verwendung als Achsindex beim Zugriff auf Achsdaten.

22714	MM_TRACE_DATA_FUNCTION			EXP, C02, C06	-	
-	Aktivierung der Diagnose			UDWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1FFFFFFF	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur für Diagnosezwecke.
Aktivierung der Diagnose
Ein interner Ringpuffer schreibt wichtige Ereignisse mit.
Nach einem Triggerereignis, die Cancel-Alarm-Taste ist voreingestellt,
wird der Ringpuffer kurz festgefroren, gelesen und in ein ASCII File
im Teileprogrammndirectory umgewandelt. Der Filename für den 1.Kanal
ist ncsctr01.mpf, für den 7.Kanal ist es ncsctr07.mpf.
Die Daten im Ringpuffer werden im folgenden als Dynamic-Daten bezeichnet.
Zum Triggerereignis werden weitere, gerade aktuelle Daten aus dem
NCK gelesen und in das ASCII-File übertragen. Diese Aufzeichnungen haben
KEINE Vergangenheit und werden im folgenden als Static-Daten bezeichnet.
Bit Nr. Bedeutung bei gesetztem Bit

```

-----
0 (LSB) Aufzeichnen der dynamischen Daten (siehe TRACE_VARIABLE_NAME)
1 Aufzeichnen der Blockcontroll Static-Daten
2 Aufzeichnen der Alarmdaten Static-Daten
3 Aufzeichnen der Prozess-Daten Static-Daten
4 Aufzeichnen der Command-Sequence Static-Daten
5 Aufzeichnen der Werkzeugverwaltung Static-Daten
6 Aufzeichnen des NCK-Versionsfiles. Static-Daten
7 Aufzeichnen der Zustände des aktuellen Satzes
Diverse Zustände des Achsen und des SPARPI. Static-Daten

```

2.3 NC-Maschinendaten

- 8 Aufzeichnen diverser Zustände des Kanals. Static-Daten
- 9 Fehlerzustände in der NCK-Speicherverwaltung werden bei der Trace-Generierung abgetestet. Ein Fehler benennt den Trace-File um. Static-Daten
Die möglichen Namen und deren Bedeutung:
NCFIER.MPF Fehler im Filesystem
NCSLER.MPF Fehler beim String-Anlegen
NCFIER.MPF Fehler beim New/Delete
- 10 Alle Satzwechsel im Interpreter werden mit aufgezeichnet. Dynamic-Daten.
- 11 Axiale VDI-Signale werden mit aufgezeichnet. Dynamic-Daten.
Nur in Verbindung mit MD18794 \$MN_MM_TRACE_VDI_SIGNAL
- 12 OEM-Traces werden aktiviert. Dynamic-Daten.
- 13 Synchronaktionen werden mit aufgezeichnet. Dynamic-Daten.
ACHTUNG: Bei Applikationen mit intensiver Verwendung von diesen Tracepunkten gefüllt, andere Ereignisse bleiben außen vor!
Daher sollte in diesen Fällen dieses Bit auf 0 bleiben.
- 14 reserviert
- 15 Aufzeichnung der Stations-Kommandos. Dynamic-Daten.
Bemerkung: Wichtigster Output des NCK-Moduls NCSC!
- 16 Aufzeichnung der Gantry-Kommandos
- 17 Aufzeichnung der Zustandsänderungen des Antriebs
- 18 Aufzeichnung der Verarbeitung der Event-Queue und Erzeugung von Kommandosequenzen
- 19 Aufzeichnung, wann der Event-Destructor gerufen wird
- 20 Aufzeichnung der dynamischen Begrenzungen pro Satz (nur aktiv, wenn Bit 0 gesetzt ist).
- 21 Aufzeichnung der LookAhead-Daten und Events für Collision Avoidance (nur aktiv, wenn Bit 0 gesetzt ist).
- 22 Aufzeichnung aller Functions-Config-Daten.
Es wird sowohl ein statischer Teil zum Zeitpunkt der Trace-Generierung ausgegeben sowie ein satzbezogener Teil bei den dynamischen Satzdaten.
- 22 Config-Daten-Ausgabe (statisch)
- 23 Aufzeichnung, wenn Rechenzeit im Vorlauf abgegeben wird (nur aktiv, wenn Bit 0 gesetzt ist).
- 24 Aufzeichnung von Multi-Threading-Abläufen (Multicore).
- 25 Aufzeichnung der Externen Kommunikation.
- 26 Aufzeichnung von Geometriedaten: Positionen, vLim, vLimSafety, OVR, Klemmung, etc.
- 27 Programm-Trace: Erweiterung von Bit 10 um Aufzeichnung von NC-Sätzen in einer an die Basissatzanzeige angelehnte Darstellung mit vorangestellter Kennung ":PT:"
- 28 Ausgabe von Performance-Daten im statischen und, falls Bit 0 gesetzt ist, im dynamischen Teil, bei entsprechender Trace-Projektierung

22900	STROKE_CHECK_INSIDE			EXP, C01, C11	-	
-	Richtung (innen/außen) in die der Schutzbereich 3 wirkt			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Es wird festgelegt ob der Schutzbereich 3 ein Schutzbereich innen oder außen ist.
Bedeutung:

0: Schutzbereich 3 ist ein Schutzbereich innen, d. h. der Schutzbereich darf nach innen nicht überfahren werden.

1: Schutzbereich 3 ist ein Schutzbereich außen

22910	WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE			EXP, C01, C11	-	
-	Eingabefinheit für Skalierungsfaktor			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Festlegung der Einheit für den Skalierungsfaktor P und für die axialen Skalierungsfaktoren I, J, K

Bedeutung:

0 Skalierungsfaktor in 0.001

1 Skalierungsfaktor in 0.00001

Korrespondiert mit:

SD43120 \$SA_DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS,

SD42140 \$SC_DEFAULT_SCALE_FACTOR_P

22914	AXES_SCALE_ENABLE			EXP, C01, C11	-	
-	Aktivierung für axialen Skalierungsfaktor (G51)			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird axiales Skalieren freigeschaltet.

Bedeutung:

0: axiales Skalieren nicht möglich

1: axiales Skalieren möglich -> MD DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS ist wirksam

Korrespondiert mit:

SD43120 \$SA_DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS

22920	EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_ON			EXP, C01, C11	-	
-	Aktivierung fester Vorschübe F1 - F9			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden die festen Vorschübe aus den SD42160 \$SC_EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9[] freigeschaltet.

Bedeutung:

0: keine festen Vorschübe mit F1 - F9

1: die Vorschübe aus den SD42160 \$SC_EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9[] werden mit der Programmierung von F1 - F9 wirksam

2.3 NC-Maschinendaten

22930	EXTERN_PARALLEL_GEOAX			EXP, C01, C11	-	
-	Zuordnung einer parallelen Kanalachse zur Geometrieachse			BYTE	POWER ON	
-						
-	3	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/2	M

Beschreibung:

Zuordnungstabelle der Achsen, die parallel zu den Geometrieachsen liegen.
Über diese Tabelle können den Geometrieachsen parallel liegende Kanalachsen zugeordnet werden. Die parallelen Achsen können dann im ISO-Mode mit den G-Funktionen der Ebenenanwahl (G17 - G19) und dem Achsnamen der parallelen Achse als Geometrieachse aktiviert werden.
Es wird dann ein Achstausch mit der über MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[] definierten Achse ausgeführt.
Voraussetzung:
Die verwendeten Kanalachsen müssen aktiv sein (belegter Listenplatz in AXCONF_MACHAX_USED) Eintrag einer Null deaktiviert die entsprechende parallel Geometrieachse:

24000	FRAME_ADD_COMPONENTS			C03	K2	
-	Framekomponenten für G58 und G59			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

Additiv programmierbare Framekomponenten können separat programmiert und modifiziert werden.
0: Über ATRANS programmierte additive Translationen werden zusammen mit der absoluten Translation (prog. über TRANS) im Frame gespeichert.
G58 und G59 ist nicht möglich.
1: Die Summe der additiven Translationen werden in der Feinverschiebung des programmierbaren Frames gespeichert. Die absolute und die additive Translation lässt sich unabhängig voneinander verändern.
G58 und G59 ist möglich.

24002	CHBFRAME_RESET_MASK			C03	K2	
-	Aktive kanalspezifische Basisframes nach Reset			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung:

Bitmaske für die Reseteinstellung der kanalspezifischen Basisframes, die im Kanal eingerechnet werden.
Es gilt:
Bei MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit0 = 1 und BIT14 = 1
Gesamt-Basisframe bei Reset ergibt sich aus der Verkettung der Basisframe-Feldelemente, deren Bit in der Bitmaske 1 ist.
Bei MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit0 = 1 und BIT14 = 0
Das Gesamt-Basisframe wird bei Reset abgewählt.

24004	CHBFRAME_POWERON_MASK	C03	K2			
-	Kanalspezifische Basisframes nach Power On zurücksetzen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt ob kanalspezifische Basisframes bei Power On in der Datenhaltung zurückgesetzt werden.

D.h.

- Verschiebungen und Drehungen werden auf 0,
- Skalierungen auf 1 gesetzt.
- Spiegeln wird ausgeschaltet.

Die Anwahl kann für die einzelnen Basisframes getrennt erfolgen.

Bit 0 entspricht Basisframe 0, Bit 1 Basisframe 1 etc.

Wert=0: Basisframe bleibt bei Power On erhalten

Wert=1: Basisframe wird bei Power On in der Datenhaltung zurückgesetzt.

Korrespondiert mit:

MD10615 \$MN_NCBFRAME_POWERON_MASK

24006	CHSFRAME_RESET_MASK	C03	K2			
-	Aktive Systemframes nach Reset	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0	0x0000FFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske für die Reseteinstellung der kanalspezifischen Systemframes, die im Kanal eingerechnet werden.

Bit 0: Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen ist nach Reset aktiv.

Bit 1: Systemframe für externe Nullpunktverschiebung ist nach Reset aktiv.

Bit 2: Reserviert, TCARR und PAROT siehe MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[.]

Bit 3: Reserviert, TOROT und TOFRAME siehe MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[.]

Bit 4: Systemframe für Werkstückbezugspunkte ist nach Reset aktiv.

Bit 5: Systemframe für Zyklen ist nach Reset aktiv.

Bit 6: Reserviert, Resetverhalten abh. von MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK.

Bit 7: Systemframe \$P_ISO1FR (ISO G51.1 Mirror) ist nach Reset aktiv.

Bit 8: Systemframe \$P_ISO2FR (ISO G68 2DROT) ist nach Reset aktiv.

Bit 9: Systemframe \$P_ISO3FR (ISO G68 3DROT) ist nach Reset aktiv.

Bit 10: Systemframe \$P_ISO4FR (ISO G51 Scale) ist nach Reset aktiv.

Bit 11: Systemframe \$P_RELFR ist nach Reset aktiv.

Korrespondiert mit:

MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK

24007	CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK	C03	K2			
-	Löschen von Systemframes bei Reset	UDWORD	RESET			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0000FFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske zum Löschen von kanalspezifischen Systemframes in der Datenhaltung bei Reset.

Bit 0: Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen wird bei Reset gelöscht.

Bit 1: Systemframe für externe Nullpunktverschiebung wird bei Reset gelöscht.

Bit 2: Reserviert, TCARR und PAROT siehe MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[.]

2.3 NC-Maschinendaten

- Bit 3: Reserviert, TOROT und TOFRAME siehe MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[.]
- Bit 4: Systemframe für Werkstückbezugspunkte wird bei Reset gelöscht.
- Bit 5: Systemframe für Zyklen wird bei Reset gelöscht.
- Bit 6: reserviert, Resetverhalten abh. von MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK.
- Bit 7: Systemframe \$P_ISO1FR (ISO G51.1 Mirror) wird bei Reset gelöscht.
- Bit 8: Systemframe \$P_ISO2FR (ISO G68 2DROT) wird bei Reset gelöscht.
- Bit 9: Systemframe \$P_ISO3FR (ISO G68 3DROT) wird bei Reset gelöscht.
- Bit 10: Systemframe \$P_ISO4FR (ISO G51 Scale) wird bei Reset gelöscht.
- Bit 11: Systemframe \$P_RELFR wird bei Reset gelöscht.

24008	CHSFRAME_POWERON_MASK			C03	K2	
-	Systemframes nach Power On zurücksetzen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x00000FFF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob kanalspezifische Systemframes bei Power On in der Datenhaltung zurückgesetzt werden. D. h. Verschiebungen und Drehungen werden auf 0, Skalierungen auf 1 gesetzt. Spiegeln wird ausgeschaltet.

Die Anwahl kann für die einzelnen Systemframes getrennt erfolgen.

- Bit 0: Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen wird bei Power On gelöscht.
- Bit 1: Systemframe für externe Nullpunktverschiebung wird bei Power On gelöscht.
- Bit 2: Systemframe für TCARR und PAROT wird bei Power On gelöscht.
- Bit 3: Systemframe für TOROT und TOFRAME wird bei Power On gelöscht.
- Bit 4: Systemframe für Werkstückbezugspunkte wird bei Power On gelöscht.
- Bit 5: Systemframe für Zyklen wird bei Power On erhalten.
- Bit 6: Systemframe für Transformationen wird bei Power On gelöscht.
- Bit 7: Systemframe \$P_ISO1FR (ISO G51.1 Mirror) wird bei Power On gelöscht.
- Bit 8: Systemframe \$P_ISO2FR (ISO G68 2DROT) wird bei Power On gelöscht.
- Bit 9: Systemframe \$P_ISO3FR (ISO G68 3DROT) wird bei Power On gelöscht.
- Bit 10: Systemframe \$P_ISO4FR (ISO G51 Scale) wird bei Power On gelöscht.
- Bit 11: Systemframe \$P_RELFR wird bei Power On gelöscht.

Korrespondiert mit:

MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK

24010	PFRAME_RESET_MODE			C03	K2	
-	Resetmode für programmierbaren Frame			DWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: 0: Programmierbarer Frame wird bei Reset gelöscht.
1: Programmierbarer Frame bleibt nach Reset erhalten.

24020	FRAME_SUPPRESS_MODE			C03	K2	
-	Positionen bei Frameunterdrückung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0000003	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske zur Projektierung der Positionen bei Frameunterdrückungen (SUPA, G153, G53).
Es gilt:
Bit 0: Positionen für die Anzeige (BTSS) ist ohne Frameunterdrückung.
Bit 1: Positionsvariablen sind ohne Frameunterdrückung.

24030	FRAME_ACS_SET	C03	K2
-	Einstellung des ENS-Koordinatensystems	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/2 M

Beschreibung:
 0: ENS ergibt sich aus dem WKS transformiert mit dem \$P_CYCFRAME und \$P_PFRAME.
 1: ENS ergibt sich aus dem WKS transformiert mit dem \$P_CYCFRAME.

24040	FRAME_ADAPT_MODE	C03	K2
-	Anpassungen von aktiven Frames	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x0000007 7/2 M

Beschreibung: Bitmaske zur Anpassung der aktiven Frames bzgl. der Achskonstellation
 Es gilt:
 Bit 0:
 Drehungen in aktiven Frames, die Koordinatenachsen verdrehen, für die es keine Geometrieachsen gibt, werden aus den aktiven Frames gelöscht.
 Bit 1:
 Scherungswinkel in aktiven Frames werden orthogonalisiert.
 Bit 2:
 Skalierungen aller Geometrieachsen in den aktiven Frames werden auf den Wert 1 gesetzt.

24050	FRAME_SAA_MODE	C03	-
-	Speichern und aktivieren von Datenhaltungsframes	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x0000003 7/2 M

Beschreibung: Bitmaske Save And Activate von Datenhaltungsframes.
 Es gilt:
 Bit 0:
 Datenhaltungsframes werden nur durch die Programmierung der Bitmasken \$P_CHBFRMASK, \$P_NCBFRMASK und \$P_CHSFRMASK aktiv. G500..G599 aktiviert nur das entsprechende einstellbare Frame, GFRAME0..GFRAME100 aktiviert nur das entsprechende Grinding Frame. Das Resetverhalten ist unabhängig davon.
 Bit 1:
 Datenhaltungsframes werden durch Systemfunktionen, wie TOROT, PAROT, ext. Nullpunktverschiebung, Transformationen nicht implizit beschrieben.

24080	USER_FRAME_POWERON_MASK	N01	-
-	Eigenschaften für einstellbaren Frame parametrieren	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x1 7/2 M

Beschreibung: Durch Setzen folgender Bits werden bestimmte Eigenschaften des einstellbaren Frames aktiviert:
 Bit 0 = 0: Standardverhalten.
 Bit 0 = 1: Wenn MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE[7] = 1 wird nach Steuerungshochlauf der zuletzt aktive einstellbare Frame entsprechend G Code Gruppe 8 wieder angewählt.

2.3 NC-Maschinendaten

24100	TRAF0_TYPE_1	C07	F2, TE4, M1, K1, W1
-	Definition der Transformation 1 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7 U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als erste im Kanal zur Verfügung steht. Die niederwertigen 4 Bit kennzeichnen die spezielle Transformation einer bestimmten Transformationsgruppe. Die Transformationsgruppe wird durch eine Zahl ab dem 5. Bit gekennzeichnet.

Bedeutung:

- 0 keine Transformation
- ab 16
- 5-Achs-Transformation mit drehbarem Werkzeug
- ab 32
- 5-Achs-Transformation mit drehbarem Werkstück
- ab 48
- 5-Achs-Transformation mit drehbarem Werkzeug und drehbarem Werkstück
- 72
- Generische 5-Achs-Transformation. Typ und Kinematikdaten werden durch einen zugehörigen orientierbaren Werkzeugträger bestimmt.
- siehe:
- MD24582 \$MC_TRAFO5_TCARR_NO_1
- MD24682 \$MC_TRAFO5_TCARR_NO_2
- Bei 5-Achstransformation haben die niederwertigen 4 Bits folgende Bedeutung:
- 0 Achsfolge AB
- 1 Achsfolge AC
- 2 Achsfolge BA
- 3 Achsfolge BC
- 4 Achsfolge CA
- 5 Achsfolge CB
- 8 Generische Orientierungstransformation (3- 5-Achs)
- ab 256
- TRANSMIT-Transformation
- ab 512
- TRACYL-Transformation
- ab 1024
- TRAANG-Transformation
- 2048
- TRACLG: Centerless-Transformation
- ab 4096 bis 4098
- OEM-Transformation
- ab 8192
- TRACON: Kaskadierte Transformationen

Beispiel:

Eine 5-Achs-Transformation mit drehbarem Werkzeug und der Achsreihenfolge CA (d.h. die A-Achse wird von der C-Achse mitgedreht) hat die Nummer 20 (= 16 + 4)

Achtung:

Es sind nicht alle Kombinationen von Gruppennummern und Achsfolgennummern zulässig. Wird eine Nummer für eine nicht vorhandene Transformation eingegeben, erfolgt keine Fehlermeldung.

Korrespondiert mit:

MD24200 \$MC_TRAFO_TYPE_2, MD24300 \$MC_TRAFO_TYPE_3, ... MD24460 \$MC_TRAFO_TYPE_8

Literatur:

/FB/, F2, "5-Achs-Transformation"

24110	TRAFO_AXES_IN_1	C07	F2, TE4, M1, K1, W1			
-	Achszuordnung für die 1. Transformation im Kanal	BYTE	NEW CONF			
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung:

Achszuordnung am Eingang der 1. Transformation

Der an der n-ten Stelle eingetragene Index gibt an, welche Achse intern von der Transformation auf die Achse n abgebildet wird.

Nicht relevant:

keine Transformation

Korrespondiert mit:

MD24200 \$MC_TRAFO_TYPE_2, MD24300 \$MC_TRAFO_TYPE_3, ...

MD24460 \$MC_TRAFO_TYPE_8

Literatur:

/FB/, F2, "5-Achs-Transformation"

24120	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1	C07	F2, TE4, TE4, M1, K1, W1			
-	Zuordnung der Geometrieachsen zu Kanalachsen bei Transformation 1	BYTE	NEW CONF			
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung:

MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 1 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.

Nicht relevant:

keine Transformation

Korrespondiert mit:

MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, wenn keine Transformation aktiv ist.

Literatur:

/FB/, K2, "Koordinatensysteme, Achstypen, Achskonfigurationen, Werkstücknahes Istwertsystem, Externe Nullpunktverschiebung"

24130	TRAFO_INCLUDES_TOOL_1	C07	-			
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 1. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF			
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 1. Transformation oder extern behandelt wird.

Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.

Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.

Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24200	TRAFO_TYPE_2			C07	F2, M1	
-	Definition der 2. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als zweite im Kanal zur Verfügung steht.
Wie TRAFO_TYPE_1, jedoch für die Transformation, die als zweite im Kanal zur Verfügung steht.
Literatur:
/FB/, F2, "5-Achs-Transformation"

24210	TRAFO_AXES_IN_2			C07	F2, M1	
-	Achszuordnung für Transformation 2			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: TRAFO_AXES_IN_2[n]
Achszuordnung am Eingang der 2. bis 8. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

24220	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_2			C07	F2, M1	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 2			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 2 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24230	TRAFO_INCLUDES_TOOL_2			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 2. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 2. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.
Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.

Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.

Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24300	TRAFO_TYPE_3			C07	M1	
-	Definition der 3. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als dritte im Kanal zur Verfügung steht.
Wie TRAFO_TYPE_1, jedoch für die Transformation, die als dritte im Kanal zur Verfügung steht.
Literatur:
/FB/, F2, "5-Achs-Transformation"

24310	TRAFO_AXES_IN_3			C07	M1	
-	Achszuordnung für Transformation 3			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 3. Transformation im Kanal.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1, jedoch für die Transformation, die als dritte im Kanal zur Verfügung steht.

24320	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_3			C07	M1	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 3			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 3 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24330	TRAFO_INCLUDES_TOOL_3			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 3. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 3. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.
Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.

2.3 NC-Maschinendaten

Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.

Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24400	TRAFO_TYPE_4			C07	M1	
-	Definition der 4. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als vierte im Kanal zur Verfügung steht.
 Wie TRAFO_TYPE_1, jedoch für die Transformation, die als vierte im Kanal zur Verfügung steht.
 Literatur:
 /FB/, F2, "5-Achs-Transformation"

24410	TRAFO_AXES_IN_4			C07	F2, M1	
-	Achszuordnung für die 4. Transformation im Kanal			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 4. Transformation im Kanal.
 Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1, jedoch für die Transformation, die als vierte im Kanal zur Verfügung steht.

24420	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_4			C07	M1	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 4			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 4 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
 Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24426	TRAFO_INCLUDES_TOOL_4			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 4. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 4. Transformation oder extern behandelt wird.
 Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.
 Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.

Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.

Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24430	TRAFO_TYPE_5	C07	M1
-	Typ der Transformation 5 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung: Typ der Transformation, die als fünfte im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

24432	TRAFO_AXES_IN_5	C07	F2
-	Achszuordnung für Transformation 5	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0 20 7/7 U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 5. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

24434	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_5	C07	M1
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 5	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, ...	0 20 7/7 U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 5 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24436	TRAFO_INCLUDES_TOOL_5	C07	-
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 5. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/7 U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 5. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.
Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.
Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.
Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

2.3 NC-Maschinendaten

24440	TRAFO_TYPE_6	C07	-
-	Typ der Transformation 6 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Typ der Transformation, die als sechste im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

24442	TRAFO_AXES_IN_6	C07	-
-	Achszuordnung für Transformation 6	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0
-	-	-	20
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 6. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

24444	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_6	C07	-
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 6	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, ...	0
-	-	-	20
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 6 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24446	TRAFO_INCLUDES_TOOL_6	C07	-
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 6. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 6. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.
Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.
Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugspitze (Tool Center Point - TCP) bezieht.
Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24450	TRAFO_TYPE_7	C07	-
-	Typ der Transformation 7 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, ...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Typ der Transformation, die als siebte im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

24452	TRAFO_AXES_IN_7			C07	-	
-	Achszuordnung für Transformation 7			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 7. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

24454	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_7			C07	-	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 7			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 7 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24456	TRAFO_INCLUDES_TOOL_7			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 7. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 7. Transformation oder extern behandelt wird.

Dieses Maschinendatum wird nur bei bestimmten Transformationen ausgewertet.

Bedingung für eine mögliche Auswertung ist, dass die Orientierung des Werkzeugs in Bezug auf das Basiskoordinatensystem durch die Transformation nicht verändert werden kann. Bei den Standardtransformationen ist diese Bedingung nur für die "Schräge-Achse-Transformation" erfüllt.

Ist dieses Maschinendatum gesetzt, bezieht sich das Basiskoordinatensystem (BKS) auch bei aktiver Transformation auf den Werkzeugbezugspunkt, während es sich andernfalls auf die Werkzeugschulter (Tool Center Point - TCP) bezieht.

Entsprechend unterschiedlich ist die Wirkungsweise von Schutzbereichen und Arbeitsfeldbegrenzungen.

24460	TRAFO_TYPE_8			C07	F2, TE4, M1	
-	Typ der Transformation 8 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, ...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Typ der Transformation, die als achte im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

24462	TRAFO_AXES_IN_8			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 8			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 8. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 9 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.

24476	TRAFO_INCLUDES_TOOL_9		C07	-		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 9. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAFO_INCLUDES_TOOL_1 jedoch für die 9. Transformation.

24480	TRAFO_TYPE_10		C07	F2, M1		
-	Transformation 10 im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAFO_TYPE_1, jedoch für die Transformation, die als zehnte im Kanal zur Verfügung steht.

24482	TRAFO_AXES_IN_10		C07	F2, M1		
-	Achszuordnung für Transformation 10		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 10. Transformation. Bedeutung s. TRAFO_AXES_IN_1.

24484	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_10		C07	M1		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 10		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Zuordnungstabelle der Geometrieachsen bei Transformation 10
Wie AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, jedoch nur bei aktiver Transformation 10 wirksam.

24486	TRAFO_INCLUDES_TOOL_10		C07	-		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 10. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAFO_INCLUDES_TOOL_1 jedoch für die 10. Transformation.

24500	TRAFO5_PART_OFFSET_1		C07	F2, M1		
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 1		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet eine Verschiebung des Werkstückträgers für die erste (MD24500 \$MC_TRAFO5_PART_OFFSET_1) oder zweite (MD24600 \$MC_TRAFO5_PART_OFFSET_2 5-Achs-Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:

Maschinentyp 1 (Zweiachsen-Schwenkkopf für Werkzeug):
 Vektor vom Maschinenbezugspunkt zum Nullpunkt des Werkstücktisches. Dies wird in der Regel ein Nullvektor sein, wenn beide zusammenfallen.

Maschinentyp 2 (Zweiachsen-Drehtisch für Werkstück):
 Vektor vom zweiten Drehgelenk des Werkstück-Drehtisches zum Nullpunkt des Tisches.

Maschinentyp 3 (Einachs-Drehtisch für Werkstück und Einachs-Schwenkkopf für Werkzeug):
 Vektor vom Drehgelenk des Werkstücktisches zum Nullpunkt des Tisches.

Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24510	TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_1			C07	F2, M1	
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafo 1			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der ersten bzw. zweiten Rundachse in Grad für die erste 5-Achs-Transformation eines Kanals.

Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24520	TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_1			C07	F2, M1	
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 1			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet das Vorzeichen, mit dem die beiden Rundachsen in die ersten 5-Achs-Transformation eines Kanals eingehen.

MD = 0 (FALSE):
 Vorzeichen wird gedreht.

MD = 1 (TRUE) :
 Vorzeichen wird nicht gedreht und die Verfahrrichtung ist so, wie in MD32100 \$MA_AX_MOTION_DIR festgelegt.

Das Maschinendatum bedeutet nicht, dass die Drehrichtung der betreffenden Rundachse gedreht werden soll, sondern gibt an, ob sie sich bei einer Bewegung in positiver Richtung in mathematisch positiver oder negativer Richtung bewegt.

Die Folge einer Änderung dieses Maschinendatums ist deshalb nicht eine Drehrichtungsänderung, sondern eine Änderung der Ausgleichsbewegung der Linearachsen. Wird allerdings ein Richtungsvektor und damit implizit eine Ausgleichsbewegung vorgegeben, resultiert daraus eine Drehrichtungsänderung der beteiligten Rundachse.

Das Maschinendatum darf deshalb an einer realen Maschine nur dann auf FALSE (bzw. Null) gesetzt werden, wenn sich die Rundachse bei Bewegung in positiver Richtung im Gegenuhrzeigersinn dreht.

Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24530	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_1			C07	F2	
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achs-Transformation 1			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Dieses MD kennzeichnet einen Grenzwinkel für die fünfte Achse der ersten 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften: Läuft die Bahn unterhalb dieses Winkels am Pol vorbei, wird durch den Pol gefahren.

Bei der 5-Achs-Transformation spannen die beiden Orientierungsachsen des Werkzeugs ein Koordinatensystem aus Längen- und Breitenkreisen auf einer Kugeloberfläche auf. Führt bei einer Orientierungsprogrammierung (d.h. der Orientierungsvektor liegt in einer Ebene) die Bahn so dicht am Pol vorbei, dass der mit diesem MD definierte Winkel unterschritten wird, dann wird von der vorgegebenen Interpolation in der Weise abgewichen, dass die Interpolation durch den Pol verläuft.

Ergibt sich durch diese Modifikation der Bahn eine Abweichung, die größer ist als eine durch das MD24540 \$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT_1 festgelegte Toleranz, dann wird der Alarm 14112 ausgegeben.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

Ebenfalls irrelevant bei Programmierung im Maschinenkoordinatensystem ORIMKS.

Korrespondiert mit:

MD: TRAF05_POLE_LIMIT_n

24540	TRAF05_POLE_LIMIT_1			C07	F2, M1	
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0, 2,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Dieses MD kennzeichnet eine Endwinkeltoleranz für die fünfte Achse der ersten 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften:

Bei der Interpolation durch den Polpunkt bewegt sich nur die fünfte Achse, die vierte Achse behält ihre Startposition bei. Wird eine Bewegung programmiert, die nicht exakt durch den Polpunkt, aber innerhalb des durch MD: TRAF05_NON_POLE_LIMIT_n gegebenen Bereichs in der Nähe des Pols verlaufen soll, wird von der vorgegebenen Bahn abgewichen, da die Interpolation exakt durch den Polpunkt verläuft. Dadurch ergibt sich im Endpunkt der vierten Achse (der Polachse) eine Positionsabweichung gegenüber dem programmierten Wert.

Dieses MD gibt den Winkel an, um den die Polachse bei der 5-Achs-Transformation vom programmierten Wert abweichen darf, wenn von der programmierten Interpolation auf die Interpolation durch den Polpunkt umgeschaltet wird.

Ergibt sich eine größere Abweichung, wird eine Fehlermeldung ausgegeben (Alarm 14112) und die Interpolation nicht durchgeführt.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

Ebenfalls irrelevant bei Programmierung im Maschinenkoordinatensystem ORIMKS.

Korrespondiert mit:

MD2.... \$MC_TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_...

24542	TRAF05_POLE_TOL_1			C07	-	
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	0,0	1.0E+301	7/7	U

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Endwinkel-Toleranz bei Interpolation durch den Pol für 1. 5/6-Achs-Transformation. Dieses MD wird nur von der generischen 5/6-Achs Transformation ausgewertet.

Liegt die programmierte Endorientierung innerhalb des Polkegels und innerhalb des mit diesem MD angegebenen Toleranzkegels, bewegt sich die Polachse nicht und behält ihre Startpositionen bei. Die andere Rundachse nimmt dagegen den programmierten Winkel an. Dadurch gibt es eine Abweichung der Endorientierung von der programmierten Orientierung.

Eine weitere Bedeutung dieses MD ist die Behandlung der programmierten Endorientierung bei nicht rechtwinkligen Kinematiken. Bei diesen Maschinenkinematiken können in der Regel nicht alle Werkzeugorientierungen eingestellt werden. Wird eine Orientierung programmiert, die außerhalb des einstellbaren Bereichs auf der Orientierungskugel liegt, wird der Alarm 14112 ausgegeben (Programmierter Orientierungsweg nicht möglich).

Liegt die programmierte Endorientierung jedoch noch innerhalb des durch das MD24542 \$MC_TRAFO5_POLE_TOL definierten Bereichs, wird kein Alarm ausgegeben und die programmierte Orientierung akzeptiert.

Es wird jedoch die programmierte Orientierung so korrigiert, dass die Orientierung auf dem Rand des einstellbaren Bereichs stehen bleibt.

Maximal wirksamer Wert dieses MD ist der Wert des MD TRAF05_POLE_LIMIT_1 mit dem der Polkegel festgelegt wird.

24550	TRAF05_BASE_TOOL_1			C07	F2, M1, W1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 1			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U	

Beschreibung: Dieses MD gibt den Vektor des Basiswerkzeugs an, der bei Aktivierung der ersten Transformation wirkt, ohne dass eine Längenkorrektur angewählt ist. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basiswerkzeug.

Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24558	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_1			C07	F2, M1, W1		
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U	

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur bei generischen 5-Achstransformationen mit drehbarem Werkstück und drehbarem Werkzeug (TRAF0_TYPE = 56, gemischte Kinematik) ausgewertet. Es bezeichnet dabei den Teil des Vektors zwischen Tisch und Drehkopf, der dem Tisch zugeordnet ist.

In die Transformationsgleichungen geht nur die Summe aus diesem MD und dem MD TRAF05_JOINT_OFFSET ein.

Ein Unterschied ergibt sich lediglich beim Auslesen der gesamten Werkzeuglänge mit der Funktion GETTCOR. In diesem Fall wird nur das MD TRAF05_JOINT_OFFSET berücksichtigt.

Mit diesem Maschinendatum können bei einer Maschine mit gemischter Kinematik die Maschinendaten der 5-Achs-Transformation und die Parameter des orientierbaren Werkzeugträgers einander wie folgt eindeutig zugeordnet werden:

orientierbarer Werkzeugträger	5-Achs-Transformation (1. Transformation)
1	TRAF05_JOINT_OFFSET_1
2	TRAF05_BASE_TOOL_1
3	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_1
4	TRAF05_PART_OFFSET_1

24560	TRAF05_JOINT_OFFSET_1		C07	F2, W1		
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 1. 5-Achstrafo im Kanal		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Vektor von ersten zum zweiten Drehgelenk für die erste Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:

Maschinentyp 1 (Zweiachsen-Schwenkkopf für Werkzeug) und
 Maschinentyp 2 (Zweiachsen-Drehtisch für Werkstück):
 Vektor vom ersten zum zweiten Drehgelenk des Werkzeug-Drehkopfes bzw. Werkstück-Drehtisches.

Maschinentyp 3 (Einachs-Drehtisch für Werkstück und Einachs-Schwenkkopf für Werkzeug):
 Vektor vom Maschinenbezugspunkt zum Drehgelenk des Werkstücktisches.

Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist. Ebenso bei 3- und 4-Achs-Transformation.

24561	TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_1		C07	F2		
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt bei 6-Achs-Transformationen den Offset zwischen der 2. und der dritten Rundachse für die 1. Transformation jedes Kanals an.

24562	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1		C07	M1		
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei 5-Achs-Trafo 1		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert gibt bei 5-Achs-Transformation mit geschwenkter Linearachse den Offset der Rundachse, welche die Linearachse schwenkt, gegenüber dem Maschinennullpunkt für die 1. Transformation an.

Nicht relevant bei:
 anderen 5-Achs-Transformationen

Korrespondiert mit
 MD24662 \$MC_TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

24564	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_1			C07	M1	
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89.	89.	7/7	U

Beschreibung: Winkel der zweiten rotatorischen Achse zu ihrer korrespondierenden Achse im rechtwinkligen Koordinatensystem
 MD irrelevant bei Transformationsart ungleich "kardanischer Fräskopf"
 Korrespondiert mit:
 MD2.... \$MC_TRAFO_TYPE...

24566	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1			C07	M1	
-	Virtuelle Orientierungsachsen			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD hat folgende Werte:
 0: Die Achswinkel der Orientierungsachsen sind Maschinenachswinkel.
 1: Es werden virtuelle Orientierungsachsen definiert, die ein rechtwinkliges Koordinatensystem bilden und die Achswinkel sind Drehungen um diese virtuellen Achsen.

24570	TRAF05_AXIS1_1			C07	F2, M1, W1	
-	Richtung der 1. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten Rundachse beschreibt.
 Der Betrag des Vektors ist beliebig.
 Beispiel:
 Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel y) beschrieben.
 Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

24572	TRAF05_AXIS2_1			C07	F2, M1, W1	
-	Richtung der 2. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) die Richtung der zweiten Rundachse beschreibt.
 Der Betrag des Vektors ist beliebig, er muss jedoch von Null verschieden sein.
 Beispiel:
 Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel Y) beschrieben.
 Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

24573	TRAF05_AXIS3_1		C07	F2		
-	Richtung der 3. Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0,0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) die Richtung der dritten Rundachse beschreibt.
Der Betrag des Vektors ist beliebig, er muss jedoch von Null verschieden sein.
Beispiel:
Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel Y) beschrieben.
Gültig für die erste Orientierungstransformation eines Kanals.

24574	TRAF05_BASE_ORIENT_1		C07	F2, M1		
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0,0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt Vektor der Werkzeugorientierung bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) an, wenn diese nicht beim Aufruf der Transformation angegeben oder aus einem programmierten Werkzeug gelesen wird.
Der Betrag des Vektors ist beliebig, er muss jedoch von Null verschieden sein.

24576	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1		C07	F2		
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0,1.0,0.0,0.0,1.0, 0.0,0.0,1.0,0.0,0.0, 1.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt einen Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) senkrecht auf der Werkzeugorientierung (TRAF05_BASE_ORIENT_1) steht.
Sind TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1 und TRAF05_BASE_ORIENT_1 nicht orthogonal aber auch nicht parallel, so werden die beiden Vektoren orthogonalisiert indem der Normalenvektor modifiziert wird. Die beiden Vektoren dürfen nicht parallel sein.
Der Betrag des Vektors ist beliebig, er muss jedoch von Null verschieden sein.
Gültig für die erste Orientierungstransformation eines Kanals.

24580	TRAF05_TOOL_VECTOR_1		C07	F2		
-	Orientierungsvektorrichtung für die erste 5-Achs-Trafo		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Richtung des Orientierungsvektors für die erste 5-Achs-Transformation an.
0 : Werkzeugvektor in x-Richtung
1 : Werkzeugvektor in y-Richtung
2 : Werkzeugvektor in z-Richtung

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24595	TRAF07_EXT_AXIS1_1		C07	F2		
-	Richtung der 1. externen Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der ersten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten externen Rundachse beschreibt.
Der Betrag des Vektors ist beliebig.
Beispiel:
Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel y) beschrieben.
Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

24600	TRAF05_PART_OFFSET_2		C07	M1		
mm	Verschiebungsvektor der 2. 5-Achstransformation im Kanal		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet eine Verschiebung des Werkstückträgers für die erste (MD24500 \$MC_TRAFO5_PART_OFFSET_1) oder zweite (MD24600 \$MC_TRAFO5_PART_OFFSET_2) 5-Achs-Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:
Maschinentyp 1 (Zweiachsen-Schwenkopf für Werkzeug):
Vektor vom Maschinenbezugspunkt zum Nullpunkt des Werkstücktisches. Dies wird in der Regel ein Nullvektor sein, wenn beide zusammenfallen.
Maschinentyp 2 (Zweiachsen-Drehtisch für Werkstück):
Vektor vom zweiten Drehgelenk des Werkstück-Drehtisches zum Nullpunkt des Tisches.
Maschinentyp 3 (Einachs-Drehtisch für Werkstück und Einachs-Schwenkopf für Werkzeug):
Vektor vom Drehgelenk des Werkstücktisches zum Nullpunkt des Tisches.
Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24610	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_2		C07	M1		
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal den Offset der Rundachsen in Grad für die zweite Orientierungstransformation an.

2.3 NC-Maschinendaten

24620	TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_2		C07	F2, M1		
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 2		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet das Vorzeichen, mit dem die beiden Rundachsen in die zweite 5-Achs-Transformation eines Kanals eingehen.

MD = 0 (FALSE):
Vorzeichen wird gedreht.

MD = 1 (TRUE) :
Vorzeichen wird nicht gedreht und die Verfahrrichtung ist so, wie in MD32100 \$MA_AX_MOTION_DIR festgelegt.

Das Maschinendatum bedeutet nicht, dass die Drehrichtung der betreffenden Rundachse gedreht werden soll, sondern gibt an, ob sie sich bei einer Bewegung in positiver Richtung in mathematisch positiver oder negativer Richtung bewegt.

Die Folge einer Änderung dieses Maschinendatums ist deshalb nicht eine Drehrichtungsänderung, sondern eine Änderung der Ausgleichsbewegung der Linearachsen. Wird allerdings ein Richtungsvektor und damit implizit eine Ausgleichsbewegung vorgegeben, resultiert daraus eine Drehrichtungsänderung der beteiligten Rundachse.

Das Maschinendatum darf deshalb an einer realen Maschine nur dann auf FALSE (bzw. Null) gesetzt werden, wenn sich die Rundachse bei Bewegung in positiver Richtung im Gegenuhrzeigersinn dreht.

Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24630	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_2		C07	F2, M1		
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 2		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet einen Grenzwinkel für die fünfte Achse der zweiten 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften: Läuft die Bahn unterhalb dieses Winkels am Pol vorbei, wird durch den Pol gefahren.

Bei der 5-Achs-Transformation spannen die beiden Orientierungsachsen des Werkzeugs ein Koordinatensystem aus Längen- und Breitenkreisen auf einer Kugeloberfläche auf. Führt bei einer Orientierungsprogrammierung (d.h. der Orientierungsvektor liegt in einer Ebene) die Bahn so dicht am Pol vorbei, dass der mit diesem MD definierte Winkel unterschritten wird, dann wird von der vorgegebenen Interpolation in der Weise abgewichen, dass die Interpolation durch den Pol verläuft.

Ergibt sich durch diese Modifikation der Bahn eine Abweichung, die größer ist als eine durch das MD24640 \$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT_2 festgelegte Toleranz, dann wird der Alarm 14112 ausgegeben.

Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

Ebenfalls irrelevant bei Programmierung im Maschinenkoordinatensystem ORIMKS.

Korrespondiert mit:
MD2.... \$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT_...

24640	TRAF05_POLE_LIMIT_2			C07	F2, M1	
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet eine Endwinkeltoleranz für die fünfte Achse der zweiten 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften:

Bei der Interpolation durch den Polpunkt bewegt sich nur die fünfte Achse, die vierte Achse behält ihre Startposition bei. Wird eine Bewegung programmiert, die nicht exakt durch den Polpunkt, aber innerhalb des durch MD: TRAF05_NON_POLE_LIMIT_n gegebenen Bereichs in der Nähe des Pols verlaufen soll, wird von der vorgegebenen Bahn abgewichen, da die Interpolation exakt durch den Polpunkt verläuft. Dadurch ergibt sich im Endpunkt der vierten Achse (der Polachse) eine Positionsabweichung gegenüber dem programmierten Wert.

Dieses MD gibt den Winkel an, um den die Polachse bei der 5-Achs-Transformation vom programmierten Wert abweichen kann, wenn von der programmierten Interpolation auf die Interpolation durch den Polpunkt umgeschaltet wird.

Ergibt sich eine größere Abweichung, wird eine Fehlermeldung ausgegeben (Alarm 14112) und die Interpolation nicht durchgeführt.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

Ebenfalls irrelevant bei Programmierung im Maschinenkoordinatensystem ORIMKS.

Korrespondiert mit:

MD24530 \$MC_TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1

24642	TRAF05_POLE_TOL_2			C07	-	
Grad	Endwinkeltoleranz bei Pol-Interpolation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Endwinkel-Toleranz bei Interpolation durch den Pol für 2. 5/6-Achs-Transformation.

Dieses MD wird nur von der generischen 5/6-Achs Transformation ausgewertet.

Liegt die programmierte Endorientierung innerhalb des Polkegels und innerhalb des mit diesem MD angegebenen Toleranzkegels, bewegt sich die Polachse nicht und behält ihre Startpositionen bei. Die andere Rundachse nimmt dagegen den programmierten Winkel an.

Dadurch gibt es eine Abweichung der Endorientierung von der programmierten Orientierung.

Eine weitere Bedeutung dieses MD ist die Behandlung der programmierten Endorientierung bei

nicht rechtwinkligen Kinematiken. Bei diesen Maschinenkinematiken können in der Regel nicht

alle Werkzeugorientierungen eingestellt werden. Wird eine Orientierung programmiert, die außerhalb

des einstellbaren Bereichs auf der Orientierungskugel liegt, wird der Alarm 14112 ausgegeben

(Programmierter Orientierungsweg nicht möglich).

Liegt die programmierte Endorientierung jedoch noch innerhalb des durch das MD24542 \$MC_TRAFO5_POLE_TOL

definierten Bereichs, wird kein Alarm ausgegeben und die programmierte Orientierung akzeptiert.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Es wird jedoch die programmierte Orientierung so korrigiert, dass die Orientierung auf dem Rand des einstellbaren

Bereichs stehen bleibt.

Maximal wirksamer Wert dieses MD ist der Wert des MD TRAF05_POLE_LIMIT_1 mit dem der Polkegel festgelegt wird.

24650	TRAF05_BASE_TOOL_2		C07	M1, W1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 2		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt den Vektor des Basiswerkzeugs an, der bei Aktivierung der zweiten Transformation wirkt, ohne dass eine Längenkorrektur angewählt ist. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basiswerkzeug.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24658	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_2		C07	M1, W1		
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie MD24558 \$MC_TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_1, jedoch für die zweite Transformation.

24660	TRAF05_JOINT_OFFSET_2		C07	W1		
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 2. 5-Achstransformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Vektor von ersten zum zweiten Drehgelenk für die erste Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:

Maschinentyp 1 (Zweiachsen-Schwenkkopf für Werkzeug) und

Maschinentyp 2 (Zweiachsen-Drehtisch für Werkstück):

Vektor vom ersten zum zweiten Drehgelenk des Werkzeug-Drehkopfes bzw. Werkstück-Drehtisches.

Maschinentyp 3 (Einachs-Drehtisch für Werkstück und Einachs-Schwenkkopf für Werkzeug):

Vektor vom Maschinenbezugspunkt zum Drehgelenk des Werkstücktisches.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist. Ebenso bei 3- und 4-Achs-Transformation.

24661	TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_2		C07	-		
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_1, jedoch für die zweite Transformation.

24662	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2		C07	M1		
mm	Offset des Schwenkpkt. der 2. 5-Achs-Trafo mit geschw. Lin.achse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert gibt bei 5-Achs-Transformation mit geschwenkter Linearachse den Offset der Rundachse, welche die Linearachse schwenkt, gegenüber dem Maschinennullpunkt für die 2. Transformation an.

Nicht relevant bei:
anderen 5-Achs-Transformationen

Korrespondiert mit:
MD24562 \$MC_TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1

24664	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_2		C07	M1		
Grad	Winkel nutating-head		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, ...	-89.	89.	7/7	U

Beschreibung: Winkel der zweiten rotatorischen Achse zu ihrer korrespondierenden Achse im rechtwinkligen Koordinatensystem

Nicht relevant bei:
Transformationsart ungleich "kardanischer Fräskopf"

Korrespondiert mit:
MD24564 \$MC_TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_1

24666	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_2		C07	M1		
-	Virtuelle Orientierungsachsen		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD hat folgende Werte:
0: Die Achswinkel der Orientierungsachsen sind Maschinenachswinkel.
1: Es werden virtuelle Orientierungsachsen definiert, die ein rechtwinkliges Koordinatensystem bilden und die Achswinkel sind Drehungen um diese virtuellen Achsen.

24670	TRAF05_AXIS1_2		C07	F2, M1		
-	Richtung der 1. Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF05_AXIS1_1 jedoch für die zweite Orientierungstransformation eines Kanals

2.3 NC-Maschinendaten

24672	TRAF05_AXIS2_2			C07	M1	
-	Richtung der 2. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF05_AXIS2_1, jedoch für die zweite Transformation eines Kanals.

24673	TRAF05_AXIS3_2			C07	-	
-	Richtung der 3. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF05_AXIS3_1, jedoch für die zweite Orientierungstransformation eines Kanals.

24674	TRAF05_BASE_ORIENT_2			C07	F2, M1	
-	Werkzeuggrundorientierung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF05_BASE_ORIENT_1, jedoch für die zweite Transformation eines Kanals.

24676	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_2			C07	-	
-	Werkzeugnormalenvektor			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1 jedoch für die zweite Orientierungstransformation

24680	TRAF05_TOOL_VECTOR_2			C07	F2	
-	Orientierungsvektorrichtung			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Richtung des Orientierungsvektors für die zweite 5-Achs-Transformation an.
 0 : Werkzeugvektor in x-Richtung
 1 : Werkzeugvektor in y-Richtung
 2 : Werkzeugvektor in z-Richtung

24682	TRAF05_TCARR_NO_2			C07	F2	
-	TCARR-Nummer für die 2. 5-Achs-Transformation			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Wie TRAF05_TCARR_NO_1, jedoch für die zweite Orientierungstransformation.

24685	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_2		C07	F2, M1		
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 2		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0...	0	20	7/2	M

Beschreibung: Zuordnungstabelle der Orientierungsachsen bei 5-Achs Transformation 2
Nur bei aktiver 5-Achs Transformation 2 wirksam.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_1.

24690	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_2		C01, C07	-		
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Wie TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_1, jedoch für 2. Transformation eines Kanals

24694	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_2		C07	F2		
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 2		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der externen Rundachse in Grad für die zweite 7-Achs-Transformation eines Kanals.
Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24695	TRAF07_EXT_AXIS1_2		C07	F2		
-	Richtung der 1. externen Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der zweiten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten externen Rundachse beschreibt.
Der Betrag des Vektors ist beliebig.
Beispiel:
Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel y) beschrieben.
Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

24700	TRAANG_ANGLE_1		C07	M1		
Grad	Winkel zwischen kartesischer Achse und realer (schräger) Achse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRAANG-Transformation des Kanals den Winkel der Schrägen Achse in Grad zwischen der 1.Maschinenachse und der 1.Basisachse während TRAANG aktiv an. Der Winkel wird positiv im Uhrzeigersinn gezählt.
 Korrespondiert mit:
 MD24750 \$MC_TRAANG_ANGLE_2

24710	TRAANG_BASE_TOOL_1			C07	M1	
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1.TRAANG-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 1. TRAANG-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRAANG gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug. Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.
 Korrespondiert mit:
 MD24760 \$MC_TRAANG_BASE_TOOL_2

24720	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1			C07	M1	
-	Geschwindigkeitsreserve für 1. TRAANG-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal für die erste TRAANG-Transformation die Achsgeschwindigkeitsreserve für Jog-, Positionier- und Pendelbewegungen an, die auf der parallelen Achse (siehe MD2... \$MC_TRAFO_AXES_IN...[1]) für die Ausgleichsbewegung bereitgehalten wird.
 Für JOG-, Positionier- und Pendelbewegung vorzusehende Geschwindigkeitsreserve auf der Parallelachse zur Aufnahme der Ausgleichsbewegung infolge der schrägen Achse. 0.0 bedeutet, dass die Steuerung bzw. Transformation selbst die Reserve gemäß dem Winkel der schrägen Achse und dem Geschwindigkeitsvermögen der schrägen und der Parallel-Achse bestimmt. - Kriterium dafür ist, in Richtung der Parallelachse und der dazu senkrechten (virtuellen) Achse die gleiche Geschwindigkeitsbegrenzung zu erhalten.
 >0.0 bedeutet, dass eine feste Reserve eingestellt wird (MD24720 \$MC_TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1 * MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO der Parallelachse). Das Geschwindigkeitsvermögen in der virtuellen Achse bestimmt sich daraus. Es ist umso geringer, je kleiner MD24720 \$MC_TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1 gesetzt ist).
 Korrespondiert mit:
 MD24771 \$MC_TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2

24721	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_1			C07	M1	
-	Beschleunigungsreserve der Parallelachse für 1. TRAANG-Trafo			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal für die erste TRAANG-Transformation die Beschleunigungsreserve für Jog-, Positionier- und Pendelbewegungen an, die auf der parallelen Achse (siehe MD2... \$MC_TRAFO_AXES_IN...[1]) für die Ausgleichsbewegung bereitgehalten wird.
 Korrespondiert mit:
 MD24720 \$MC_TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1

24750	TRAANG_ANGLE_2		C07	M1		
Grad	Winkel zwischen kartesischer Achse und realer (schräger) Achse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die zweite vereinbarte TRAANG-Transformation des Kanals den Winkel der Schrägen Achse in Grad zwischen der 1. Maschinenachse und der 1. Basisachse an, während TRAANG aktiv ist. Der Winkel wird positiv im Uhrzeigersinn gezählt.
Korrespondiert mit:
MD24700 \$MC_TRAANG_ANGLE_1

24760	TRAANG_BASE_TOOL_2		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2. TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 2. TRAANG-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRAANG gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug. Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.
Korrespondiert mit:
MD24710 \$MC_TRAANG_BASE_TOOL_1

24770	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_2		C07	M1		
-	Geschwindigkeitsreserve für die 2. TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal für die zweite TRAANG-Transformation die Achsgeschwindigkeitsreserve für Jog-, Positionier- und Pendelbewegungen an, die auf der parallelen Achse (siehe MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN_...[1]) für die Ausgleichsbewegung bereitgehalten wird.
Korrespondiert mit:
MD24771 \$MC_TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2

24771	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2		C07	M1		
-	Beschleunigungsreserve der Parallelachse für 2. TRAANG-Trafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal für die zweite TRAANG-Transformation die Achsbeschleunigungsreserve für Jog-, Positionier- und Pendelbewegungen an, die auf der parallelen Achse (siehe MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN_...[1]) für die Ausgleichsbewegung bereitgehalten wird.
Korrespondiert mit:
\$MC_TRAANG_PARALLEL_RES_1

2.3 NC-Maschinendaten

24800	TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1	C07	M1, K2
Grad	Offset der Rundachse für die 1. TRACYL-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRACYL-Transformation den Offset der Rundachse in Grad gegenüber der Nullstellung während TRACYL aktiv an.
 Korrespondiert mit:
 MD24850 \$MC_TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2

24805	TRACYL_ROT_AX_FRAME_1	C07	M1
-	Rundachs-Verschiebung TRACYL 1	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 2 7/7 U

Beschreibung: 0: axiale Verschiebung der Rundachse wird nicht berücksichtigt.
 1: axiale Verschiebung der Rundachse wird berücksichtigt.
 2: axiale Verschiebung der Rundachse wird bis zum ENS berücksichtigt.
 Die ENS-Frames enthalten transformierte axiale Verschiebungen der Rundachse.

24806	TRACYL_BASE_TOOL_COMP_1	C07	M1, K2
-	Kompensation des BASE_TOOL im Frame TRACYL 1	UBYTE	NEW CONF
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0 0x7 7/7 U

Beschreibung: Mit diesem bitcodierten Maschinendatum können Komponenten des BaseTool's über das Transformationsframe so kompensiert werden, so dass sich bei Transformationsanwahl keine Änderung in der WKS-Komponente ergibt.
 Bit0: MD24820 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit1: MD24820 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit2: MD24820 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1[2] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn das Systemframe \$P_TRAFRAME über das MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK Bit6 projiziert worden ist.

24808	TRACYL_DEFAULT_MODE_1	C07	M1
-	Auswahl des TRACYL-Modes	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/7 U

Beschreibung: Defaulteinstellung bei TRACYL-Typ 514:
 0: ohne Nutwandkorrektur (d.h. TRACYL-Typ 514 - entspricht 512)
 1: mit Nutwandkorrektur (d.h. TRACYL-Typ 514 - entspricht 513)
 Mit MD2.... \$MC_TRAFO_TYPE... = 514 kann über die Anwahlparameter entschieden werden, ob ohne oder mit Nutwandkorrektur gerechnet wird. Der Parameter legt fest, welche Variante angewählt wird, wenn in den Aufrufparametern keine Auswahl getroffen wurde.
 Ist MD24808 \$MC_TRACYL_DEFAULT_MODE_1 = 1 gesetzt, so reicht es aus, im Teileprogramm TRACYL(30) zu programmieren, anstatt TRACYL(30,1,1).

24810	TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1		C07	M1		
-	Vorzeichen der Rundachse für die 1. TRACYL-Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRACYL-Transformation an, mit welchem Vorzeichen die Rundachse bei der TRACYL-Transformation berücksichtigt wird.
Korrespondiert mit:
MD24860 \$MC_TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2

24820	TRACYL_BASE_TOOL_1		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1.TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 1. TRACYL-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRACYL gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug. Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.
Korrespondiert mit:
MD24870 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2

24850	TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2		C07	M1		
Grad	Offset der Rundachse für die 2. TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 2. vereinbarte TRACYL-Transformation für jeden Kanal den Offset der Rundachse in Grad gegenüber der Nullstellung an.
Nicht relevant:
wenn kein TRACYL aktiv
Korrespondiert mit:
MD24800 \$MC_TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1

24855	TRACYL_ROT_AX_FRAME_2		C07	M1, K2		
-	Rundachs-Verschiebung TRACYL 2		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0,0,0,0,0,0,0,0...	0	2	7/7	U

Beschreibung: 0: axiale Verschiebung der Rundachse wird nicht berücksichtigt.
1: axiale Verschiebung der Rundachse wird berücksichtigt.
2: axiale Verschiebung der Rundachse wird bis zum ENS berücksichtigt.
Die ENS-Frames enthalten transformierte axiale Verschiebungen der Rundachse.

2.3 NC-Maschinendaten

24856	TRACYL_BASE_TOOL_COMP_2			C07	M1, K2	
-	Kompensation des BASE_TOOL im Frame TRACYL 2			UBYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0	0x7	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem bitcodierten Maschinendatum können Komponenten des BaseTool's über das Transformationsframe so kompensiert werden, so dass sich bei Transformationsanwahl keine Änderung in der WKS-Komponente ergibt.

Bit0: MD24870 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit1: MD24870 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit2: MD24870 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2[2] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn das Systemframe \$P_TRAFRAME über das MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK Bit6 projiziert worden ist.

24858	TRACYL_DEFAULT_MODE_2			C07	M1	
-	Auswahl des TRACYL-Modes			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/7	U

Beschreibung: Defaulteinstellung bei TRACYL-Typ 514 für die 2. TRACYL:

0: ohne Nutwandkorrektur (d.h. TRACYL-Typ 514 - entspricht 512)
 1: mit Nutwandkorrektur (d.h. TRACYL-Typ 514 - entspricht 513)

Mit MD2.... \$MC_TRAFO_TYPE... = 514 kann über die Anwahlparameter entschieden werden, ob ohne oder mit Nutwandkorrektur gerechnet wird. Der Parameter legt fest, welche Variante angewählt wird, wenn in den Aufrufparametern keine Auswahl getroffen wurde.

Ist MD24858 \$MC_TRACYL_DEFAULT_MODE_2 = 1 gesetzt, so reicht es aus, im Teileprogramm TRACYL(30,2) zu programmieren, anstatt TRACYL(30,2,1).

24860	TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2			C07	-	
-	Vorzeichen der Rundachse für die 2. TRACYL-Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 2. vereinbarte TRACYL-Transformation für jeden Kanal an, mit welchem Vorzeichen die Rundachse bei der TRACYL-Transformation berücksichtigt wird.

Korrespondiert mit:
 MD24810 \$MC_TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1

24870	TRACYL_BASE_TOOL_2			C07	M1	
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2.TRACYL-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 2. TRACYL-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRACYL gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug.

Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.

Korrespondiert mit:

MD24820 \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1

24900	TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1		C07	M1		
Grad	Offset der Rundachse für die 1. TRANSMIT-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRANSMIT-Transformation den Offset der Rundachse in Grad gegenüber der Nullstellung während TRANSMIT aktiv an.

Korrespondiert mit:

MD24950 \$MC_TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2

24905	TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1		C07	M1, K2		
-	Rundachs-Verschiebung TRANSMIT 1		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U

Beschreibung: 0: axiale Verschiebung der Rundachse wird nicht berücksichtigt.

1: axiale Verschiebung der Rundachse wird berücksichtigt.

2: axiale Verschiebung der Rundachse wird bis zum ENS berücksichtigt.

Die ENS-Frames enthalten transformierte Drehungen um die Rundachse.

24906	TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_1		C07	M1, K2		
-	Kompensation des BASE_TOOL im Frame TRANSMIT 1		UBYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0	0x7	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem bitcodierten Maschinendatum können Komponenten des BaseTool's über das Transformationsframe so kompensiert werden, so dass sich bei Transformationsanwahl keine Änderung in der WKS-Komponente ergibt.

Bit0: MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.

Bit1: MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.

Bit2: MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1[2] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.

Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn das Systemframe \$P_TRAFRAME über das MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK Bit6 projiziert worden ist.

24910	TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1		C07	M1		
-	Vorzeichen der Rundachse für die 1. TRANSMIT-Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRANSMIT-Transformation für jeden Kanal an, mit welchem Vorzeichen die Rundachse bei der TRANSMIT-Transformation berücksichtigt wird.

Korrespondiert mit:

MD24960 \$MC_TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2

2.3 NC-Maschinendaten

24911	TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_1			C07	M1	
-	Einschränkung d. Arbeitsbereichs vor/hinter dem Pol, 1. TRANSMIT			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U

Beschreibung: Einschränkung des Arbeitsbereiches vor/hinter dem Pol oder keine Einschränkung, d.h. Fahren durch den Pol.

Die zugewiesenen Werte haben die folgende Bedeutung:

- 1: Arbeitsbereich der Linearachse für Positionen ≥ 0 ,
(wenn Werkzeuglängenkorrektur parallel zu Linearachse = 0)
- 2: Arbeitsbereich der Linearachse für Positionen ≤ 0 ,
(wenn Werkzeuglängenkorrektur parallel zu Linearachse = 0)
- 0: Keine Einschränkung des Arbeitsbereiches. Fahren durch den Pol.

24920	TRANSMIT_BASE_TOOL_1			C07	M1	
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1.TRANSMIT-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die 1. TRANSMIT-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRANSMIT gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug.

Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.

Korrespondiert mit:

MD24970 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2

24950	TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2			C07	M1	
Grad	Offset der Rundachse für die 2. TRANSMIT-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die zweite vereinbarte TRANSMIT-Transformation den Offset der Rundachse in Grad gegenüber der Nullstellung während TRANSMIT aktiv an.

Korrespondiert mit:

MD24900 \$MC_TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1

24955	TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2			C07	M1	
-	Rundachs-Verschiebung TRANSMIT 2			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U

Beschreibung:

- 0: axiale Verschiebung der Rundachse wird nicht berücksichtigt.
- 1: axiale Verschiebung der Rundachse wird berücksichtigt.
- 2: axiale Verschiebung der Rundachse wird bis zum ENS berücksichtigt.

Die ENS-Frames enthalten transformierte Drehungen um die Rundachse.

24956	TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_2		C07	M1, K2		
-	Kompensation des BASE_TOOL im Frame TRANSMIT 2		UBYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0	0x7	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem bitcodierten Maschinendatum können Komponenten des BaseTool's über das Transformationsframe so kompensiert werden, so dass sich bei Transformationsanwahl keine Änderung in der WKS-Komponente ergibt.

Bit0: MD24970 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit1: MD24970 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit2: MD24970 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2[2] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn das Systemframe \$P_TRAFRAME über das MD28082 \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK Bit6 projiziert worden ist.

24960	TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2		C07	M1		
-	Vorzeichen der Rundachse für die 2. TRANSMIT-Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Gibt für die zweite vereinbarte TRANSMIT-Transformation für jeden Kanal an, mit welchem Vorzeichen die Rundachse bei der TRANSMIT-Transformation berücksichtigt wird.
 Korrespondiert mit:
 MD24910 \$MC_TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1

24961	TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_2		C07	M1		
-	Einschränkung d. Arbeitsbereichs vor/hinter dem Pol, 2. TRANSMIT		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U

Beschreibung: Einschränkung des Arbeitsbereiches vor/hinter dem Pol oder keine Einschränkung, d.h. Fahren durch den Pol.
 Die zugewiesenen Werte haben die folgende Bedeutung:
 1: Arbeitsbereich der Linearachse für Positionen ≥ 0 ,
 (wenn Werkzeuglängenkorrektur parallel zu Linearachse gleich 0)
 2: Arbeitsbereich der Linearachse für Positionen ≤ 0 ,
 (wenn Werkzeuglängenkorrektur parallel zu Linearachse gleich 0)
 0: Keine Einschränkung des Arbeitsbereiches. Fahren durch den Pol.

24970	TRANSMIT_BASE_TOOL_2		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2. TRANSMIT-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Gibt für die 2. TRANSMIT-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeugnullpunktes an. Die Verschiebung ist bezogen auf die bei aktivem TRANSMIT gültigen Geometrieachsen. Die Basisverschiebung wird mit und ohne Anwahl der Werkzeuglängenkorrektur eingerechnet. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basis-Werkzeug.

Der Index i nimmt die Werte 0, 1, 2 für die 1. bis 3. Geometrieachse an.

Korrespondiert mit:
MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1

24995	TRACON_CHAIN_1			C07	M1	
-	Transformationsverkettung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der ersten verketteten Transformation.

In der Tabelle werden die Nummern der zu verkettenden Transformationen in der Reihenfolge angeben, wie die Transformation vom BCS ins MCS ausgeführt werden muss.

Beispiel:

Eine Maschine kann wahlweise als 5-Achs-Maschine oder als Transmit-Maschine betrieben werden. Eine Linearachse ist nicht rechtwinklig zu den übrigen Linearachsen angeordnet (schräge Achse).

Es müssen 5 Transformationen über Maschinendaten eingestellt werden, z.B.

```
TRAFO_TYPE_1 = 16      (5-Achs-Transformation)
TRAFO_TYPE_2 = 256     (Transmit)
TRAFO_TYPE_3 = 1024    (Schräge Achse)
TRAFO_TYPE_4 = 8192    (Verkettete Transformation)
TRAFO_TYPE_5 = 8192    (Verkettete Transformation)
```

Soll die 4. Transformation die Verkettung 5-Achs-Transformation / Schräge Achse sein und die 5. Transformation die Verkettung Transmit / Schräge Achse, so wird in die erste Tabelle TRACON_CHAIN_1 (1, 3, 0, 0) eingetragen und in die Tabelle TRACON_CHAIN_2 (2, 3, 0, 0). Der Eintrag 0 bedeutet keine Transformation.

Die Reihenfolge, wie die Transformationen zugeordnet sind (TRAFO_TYPE_1 bis TRAFO_TYPE_20) ist beliebig. Die verketteten Transformationen müssen auch nicht die letzten sein. Sie müssen jedoch immer hinter allen Transformations stehen, die in einer Transformationskette auftreten. Im vorherigen Beispiel bedeutet das, dass z.B. die dritte und die vierte Transformation nicht vertauscht werden dürfen.

Es wäre aber möglich, eine weitere sechste, Transformation zu definieren, wenn diese nicht in eine verkettete Transformation eingeht.

Es können nicht beliebige Transformationen miteinander verkettet werden.

In SW-Stand 5 gelten folgende Einschränkungen:

Die erste Transformation in der Kette muss eine Orientierungstransformation (3- , 4- , 5-Achs-Transformation, Nutator) Transmit oder Mantelkurventransformation sein. Die zweite Transformation muss eine schräge Achsentransformation sein.

Es dürfen nur zwei Transformationen verkettet werden.

24996	TRACON_CHAIN_2			C07	M1	
-	Transformationsverkettung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der ersten verketteten Transformation.

In der Tabelle werden die Nummern der zu verkettenden Transformationen in der Reihenfolge angegeben, wie die Transformation vom BCS ins MCS ausgeführt werden muss.

Beispiel:

Eine Maschine kann wahlweise als 5-Achs-Maschine oder als Transmit-Maschine betrieben werden. Eine Linearachse ist nicht rechtwinklig zu den übrigen Linearachsen angeordnet (schräge Achse).

Transformationskette der zweiten verketteten Transformation.

Beispiel: Es sollen 5 Transformationen über Maschinendaten eingestellt werden

TRAFO_TYPE_1 = 16 (5-Achs-Transformation)

TRAFO_TYPE_2 = 256 (Transmit)

TRAFO_TYPE_3 = 1024 (Schräge Achse)

TRAFO_TYPE_4 = 8192 (Verkettete Transformation)

TRAFO_TYPE_5 = 8192 (Verkettete Transformation)

Soll die 4. Transformation die Verkettung 5-Achs-Transformation / Schräge Achse sein und die 5. Transformation die Verkettung Transmit / Schräge Achse, so wird in die erste Tabelle TRACON_CHAIN_1 (1, 3, 0, 0) eingetragen und in die Tabelle TRACON_CHAIN_2 (2, 3, 0, 0). Der Eintrag 0 bedeutet keine Transformation.

Die Reihenfolge, wie die Transformationen zugeordnet sind (TRAFO_TYPE_1 bis TRAFO_TYPE_20) ist beliebig. Die verketteten Transformationen müssen auch nicht die letzten sein. Sie müssen jedoch immer hinter allen Transformations stehen, die in einer Transformationskette auftreten. Im vorherigen Beispiel bedeutet das, dass z.B. die dritte und die vierte Transformation nicht vertauscht werden dürfen.

Es wäre aber möglich, eine weiter sechste, Transformation zu definieren, wenn diese nicht in eine verkettete Transformation eingeht.

Es können nicht beliebige Transformationen miteinander verkettet werden.

In SW-Stand 5 gelten folgende Einschränkungen:

Die erste Transformation in der Kette muss eine Orientierungstransformation (3-, 4-, 5-Achs-Transformation, Nutator) Transmit oder Mantelkurventransformation sein.

Die zweite Transformation muss eine schräge Achsentransformation sein.

Es dürfen nur zwei Transformationen verkettet werden.

24997	TRACON_CHAIN_3	C07		M1		
-	Transformationsverkettung	DWORD		NEW CONF		
-						
-	4	0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der dritten verketteten Transformation.
Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

24998	TRACON_CHAIN_4	C07		M1		
-	Transformationsverkettung	DWORD		NEW CONF		
-						
-	4	0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der vierten verketteten Transformation.
Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

2.3 NC-Maschinendaten

25100	TRAFO_TYPE_11			C07	F2		
-	Definition der 11. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7		U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 11. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25102	TRAFO_AXES_IN_11			C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 11			BYTE	NEW CONF		
-							
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7		U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 11. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25104	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_11			C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 11			BYTE	NEW CONF		
-							
-	3	0, ...	0	20	7/7		U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 11 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25106	TRAFO_INCLUDES_TOOL_11			C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 11. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7		U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 11. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25110	TRAFO_TYPE_12			C07	F2		
-	Definition der 12. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, ...	-	-	7/7		U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 12. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25112	TRAFO_AXES_IN_12			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 12			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 12. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25114	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_12			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 12			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 12 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25116	TRAFO_INCLUDES_TOOL_12			C07	M1, F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 12. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, ...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 12. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25120	TRAFO_TYPE_13			C07	F2	
-	Definition der 13. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, ...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 13. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25122	TRAFO_AXES_IN_13			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 13			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 13. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25136	TRAFO_INCLUDES_TOOL_14		C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 14. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 14. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25140	TRAFO_TYPE_15		C07	F2		
-	Definition der 15. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 15. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25142	TRAFO_AXES_IN_15		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 15		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 15. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25144	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_15		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 15		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 15 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25146	TRAFO_INCLUDES_TOOL_15		C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 15. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 15. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

25150	TRAFO_TYPE_16		C07	F2		
-	Definition der 16. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 16. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25152	TRAFO_AXES_IN_16		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 16		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 16. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25154	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_16		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 16		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 16 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25156	TRAFO_INCLUDES_TOOL_16		C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 16. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 16. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25160	TRAFO_TYPE_17		C07	F2		
-	Definition der 17. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 17. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25162	TRAFO_AXES_IN_17			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 17			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 17. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25164	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_17			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 17			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 17 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25166	TRAFO_INCLUDES_TOOL_17			C07	M1, F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 17. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 17. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25170	TRAFO_TYPE_18			C07	F2	
-	Definition der 18. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, ...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 18. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25172	TRAFO_AXES_IN_18			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 18			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 18. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

2.3 NC-Maschinendaten

25174	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_18			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 18			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 18 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25176	TRAF0_INCLUDES_TOOL_18			C07	M1, F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 18. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 18. Transformation oder extern behandelt wird.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_INCLUDES_TOOL_1.

25180	TRAF0_TYPE_19			C07	F2	
-	Definition der 19. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 19. im Kanal zur Verfügung steht.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_TYPE_1.

25182	TRAF0_AXES_IN_19			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 19			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 19. Transformation.

Bedeutung wie TRAF0_AXES_IN_1.

25184	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_19			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 19			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 19 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25186	TRAFO_INCLUDES_TOOL_19		C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 19. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 19. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

25190	TRAFO_TYPE_20		C07	F2		
-	Definition der 20. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 20. im Kanal zur Verfügung steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

25192	TRAFO_AXES_IN_20		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 20		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,, ...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 20. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25194	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_20		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 20		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 20 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25196	TRAFO_INCLUDES_TOOL_20		C07	M1, F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 20. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 20. Transformation oder extern behandelt wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_INCLUDES_TOOL_1.

2.3 NC-Maschinendaten

25200	TRAF05_PART_OFFSET_3			C07	F2	
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 3			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet eine Verschiebung des Werkstückträgers für die 3. 5-Achs-Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_PART_OFFSET_1.

25210	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_3			C07	F2	
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafo 3			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der ersten bzw. zweiten Rundachse in Grad für die 3. 5-Achs-Transformation eines Kanals.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ROT_AX_OFFSET_1.

25220	TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_3			C07	F2	
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 3			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet das Vorzeichen, mit dem die beiden Rundachsen in die 3. 5-Achs-Transformation eines Kanals eingehen.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_1.

25230	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_3			C07	F2	
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 3			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet einen Grenzwinkel für die fünfte Achse der 3. 5-Achs-Transformation.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_NON_POLE_LIMIT_1.

25240	TRAF05_POLE_LIMIT_3			C07	F2	
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet eine Endwinkeltoleranz für die fünfte Achse der 3. 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften:
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_POLE_LIMIT_1.

25242	TRAF05_POLE_TOL_3		C07	-		
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Endwinkel-Toleranz bei Interpolation durch den Pol für 5/6-Achs-Transformation 3.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_POLE_TOL_1.

25250	TRAF05_BASE_TOOL_3		C07	F2		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 3		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt den Vektor des Basiswerkzeugs an, der bei Aktivierung der dritten Transformation wirkt, ohne dass eine Längenkorrektur angewählt ist. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basiswerkzeug.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

25258	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_3		C07	F2		
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur bei generischen 5-Achstransformationen mit drehbarem Werkstück und drehbarem Werkzeug (TRAF0_TYPE = 56, gemischte Kinematik) ausgewertet.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_1.

25260	TRAF05_JOINT_OFFSET_3		C07	F2		
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 3. 5-Achstrafo im Kanal		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Vektor von ersten zum zweiten Drehgelenk für die 3. Transformation eines Kanals.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_JOINT_OFFSET_1.

25261	TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_3		C07	-		
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt bei 6-Achs-Transformationen den Offset zwischen der 2. und der dritten Rundachse für die 3. Transformation jedes Kanals an.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

25262	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_3	C07	F2
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei der 3. 5-Achs-Trafo	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Der Wert gibt bei 5-Achs-Transformation mit geschwenkter Linearachse den Offset der Rundachse, welche die Linearachse schwenkt, gegenüber dem Maschinennullpunkt für die 3. Transformation an.

Die Bedeutung entspricht ansonsten >TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1.

25264	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_3	C07	F2
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89. 89. 7/7 U

Beschreibung: Winkel der zweiten rotatorischen Achse zu ihrer korrespondierenden Achse im rechtwinkligen Koordinatensystem

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_1.

25266	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_3	C07	-
-	Virtuelle Orientierungsachsen	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0 - 7/7 U

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1.

25270	TRAF05_AXIS1_3	C07	F2
-	Richtung der 1. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten Rundachse beschreibt.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS1_1.

25272	TRAF05_AXIS2_3	C07	F2
-	Richtung der 2. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) die Richtung der zweiten Rundachse beschreibt.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS2_1.

25273	TRAF05_AXIS3_3			C07	-	
-	Richtung der 3. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) die Richtung der dritten Rundachse beschreibt.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS3_1.

25274	TRAF05_BASE_ORIENT_3			C07	-	
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,0.0,0.0,0.0, 0.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt Vektor der Werkzeugorientierung bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) an, wenn diese nicht beim Aufruf der Transformation angegeben oder aus einem programmierten Werkzeug gelesen wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_BASE_ORIENT_1.

25276	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_3			C07	-	
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0,1.0,0.0,0.0,1.0, 0.0,0.0,1.0,0.0,0.0, 1.0,0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt einen Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) senkrecht auf der Werkzeugorientierung (TRAF05_BASE_ORIENTATION_1) steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1.

25280	TRAF05_TOOL_VECTOR_3			C07	F2	
-	Orientierungsvektorrichtung für die erste 5-Achs-Trafo			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	2,2,2,2,2,2,2,2,2...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Richtung des Orientierungsvektors für die erste 5-Achs-Transformation an.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_TOOL_VECTOR_1.

25282	TRAF05_TCARR_NO_3			C07	-	
-	TCARR-Nummer für die 3. 5-Achs-Transformation			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0,0,0,0,0,0,0,0,0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_TCARR_NO_1.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

25285	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_3			C07	F2, M1	
-	Orientierungsachs-/Kanalachs-zuordnung Transformation 3			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/2	M

Beschreibung: Zuordnungstabelle der Orientierungsachsen bei 5-Achs Transformation 3
 Nur bei aktiver 5-Achs Transformation 3 wirksam.
 Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_1.

25290	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_3			C01, C07	-	
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_1.

25294	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_3			C07	F2	
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 3			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der externen Rundachse in Grad für die dritte 7-Achs-Transformation eines Kanals.
 Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

25295	TRAF07_EXT_AXIS1_3			C07	F2	
-	Richtung der 1. externen Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der dritten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten externen Rundachse beschreibt.
 Der Betrag des Vektors ist beliebig.
 Beispiel:
 Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel y) beschrieben.
 Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

25300	TRAF05_PART_OFFSET_4			C07	F2	
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 4			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet eine Verschiebung des Werkstückträgers für die 4. 5-Achs-Transformation eines Kanals und hat für die verschiedenen Maschinentypen spezifische Bedeutung:
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_PART_OFFSET_1.

25310	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_4		C07	F2		
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafo 4		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der ersten bzw. zweiten Rundachse in Grad für die 4. 5-Achs-Transformation eines Kanals.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ROT_AX_OFFSET_1.

25320	TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_4		C07	F2		
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 4		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet das Vorzeichen, mit dem die beiden Rundachsen in die 4. 5-Achs-Transformation eines Kanals eingehen.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_1.

25330	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_4		C07	F2		
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 4		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet einen Grenzwinkel für die fünfte Achse der 4. 5-Achs-Transformation.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_NON_POLE_LIMIT_1.

25340	TRAF05_POLE_LIMIT_4		C07	F2		
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD kennzeichnet eine Endwinkeltoleranz für die fünfte Achse der 4. 5-Achs-Transformation mit folgenden Eigenschaften:
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_POLE_LIMIT_1.

25342	TRAF05_POLE_TOL_4		C07	-		
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Endwinkel-Toleranz bei Interpolation durch den Pol für 5/6-Achs-Transformation 4.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_POLE_TOL_1.

2.3 NC-Maschinendaten

25350	TRAF05_BASE_TOOL_4		C07	F2		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 4		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses MD gibt den Vektor des Basiswerkzeugs an, der bei Aktivierung der vierten Transformation wirkt, ohne dass eine Längenkorrektur angewählt ist. Programmierte Längenkorrekturen wirken additiv zum Basiswerkzeug.
 Nicht relevant:
 wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

25358	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_4		C07	F2		
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur bei generischen 5-Achstransformationen mit drehbarem Werkstück und drehbarem Werkzeug (TRAF0_TYPE = 56, gemischte Kinematik) ausgewertet. Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_1.

25360	TRAF05_JOINT_OFFSET_4		C07	F2		
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 4. 5-Achstrafo im Kanal		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Vektor von ersten zum zweiten Drehgelenk für die 4. Transformation eines Kanals.
 Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_JOINT_OFFSET_1.

25361	TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_4		C07	-		
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt bei 6-Achs-Transformationen den Offset zwischen der 2. und der dritten Rundachse für die 4. Transformation jedes Kanals an.

25362	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_4		C07	F2		
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei der 4. 5-Achs-Trafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert gibt bei 5-Achs-Transformation mit geschwenkter Linearachse den Offset der Rundachse, welche die Linearachse schwenkt, gegenüber dem Maschinennullpunkt für die 4. Transformation an.
 Die Bedeutung entspricht ansonsten >TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1.

25364	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_4			C07	F2	
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89.	89.	7/7	U

Beschreibung: Winkel der zweiten rotatorischen Achse zu ihrer korrespondierenden Achse im rechtwinkligen Koordinatensystem
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_1.

25366	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_4			C07	-	
-	Virtuelle Orientierungsachsen			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1.

25370	TRAF05_AXIS1_4			C07	F2	
-	Richtung der 1. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten Rundachse beschreibt.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS1_1.

25372	TRAF05_AXIS2_4			C07	F2	
-	Richtung der 2. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) die Richtung der zweiten Rundachse beschreibt.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS2_1.

25373	TRAF05_AXIS3_4			C07	-	
-	Richtung der 3. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt den Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) die Richtung der dritten Rundachse beschreibt.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_AXIS3_1.

2.3 NC-Maschinendaten

25374	TRAF05_BASE_ORIENT_4			C07	-	
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt Vektor der Werkzeugorientierung bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56) an, wenn diese nicht beim Aufruf der Transformation angegeben oder aus einem programmierten Werkzeug gelesen wird.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_BASE_ORIENT_1.

25376	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_4			C07	-	
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, 0,0, 1,0, 0,0, ...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Gibt einen Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) senkrecht auf der Werkzeugorientierung (TRAF05_BASE_ORIENT_1) steht.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1.

25380	TRAF05_TOOL_VECTOR_4			C07	F2	
-	Orientierungsvektorrückrichtung für die erste 5-Achs-Trafo			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	2	7/2	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Richtung des Orientierungsvektors für die erste 5-Achs-Transformation an.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_TOOL_VECTOR_1.

25382	TRAF05_TCARR_NO_4			C07	-	
-	TCARR-Nummer für die 4. 5-Achs-Transformation			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_TCARR_NO_1.

25385	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_4			C07	F2, M1	
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 4			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, ...	0	20	7/2	M

Beschreibung: Zuordnungstabelle der Orientierungsachsen bei 5-Achs Transformation 4
Nur bei aktiver 5-Achs Transformation 4 wirksam.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_1.

25390	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_4		C01, C07	-		
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_1.

25394	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_4		C07	F2		
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 4		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der externen Rundachse in Grad für die vierte 7-Achs-Transformation eines Kanals.

Nicht relevant:

wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

25395	TRAF07_EXT_AXIS1_4		C07	F2		
-	Richtung der 1. externen Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der vierten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAF0_TYPE_* = 24) die Richtung der ersten externen Rundachse beschreibt.

Der Betrag des Vektors ist beliebig.

Beispiel:

Sowohl mit (0, 1, 0) als auch mit (0, 7.21, 0) wird die gleiche Achse (in Richtung der 2. Geometrieachse, d.h. in der Regel y) beschrieben.

Gültig für die erste Transformation eines Kanals.

25495	TRACON_CHAIN_5		C07	M1		
-	Transformationsverkettung		DWORD	NEW CONF		
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der 5. verketteten Transformation.

Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

25496	TRACON_CHAIN_6		C07	M1		
-	Transformationsverkettung		DWORD	NEW CONF		
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der 6. verketteten Transformation.

Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

2.3 NC-Maschinendaten

25497	TRACON_CHAIN_7			C07	M1	
-	Transformationsverkettung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der 7. verketteten Transformation.
Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

25498	TRACON_CHAIN_8			C07	M1	
-	Transformationsverkettung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	4	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Transformationskette der 8. verketteten Transformation.
Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

26000	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN			C01, C09	N4	
-	Hardware-Zuordnung für Eingangsbyte bei Hubsteuerung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0,0,0,0,0,0,0,0,0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Zuordnung des schnellen Eingangsbytes für "Stanzen und Nibbeln"

Bit 0-7: Nr. des verwendeten Eingangs-Bytes
 Bit 8-15: frei
 Bit 16-23: Invertiermaske für Beschreiben des HW-Bytes
 Bit 24-30: frei

Mit diesem Datum wird festgelegt, welches Eingangsbyte für das Signal "Hub aktiv" verwendet werden soll.

= 1:
 die On-Board-Eingänge (4 schnelle NC-Eingänge) werden verwendet
 = 2, 3, 4, 5:
 die externen digitalen NC-Eingänge werden verwendet

128-129:
 Komparator-Byte (resultiert aus schnellen Analogeingängen oder VDI-Vorgabe)
 Korrespondiert mit:
 MD26006 \$MC_NIBBLE_PUNCH_INMASK[n]

Literatur:
 /FB/, A4, Digitale und analoge NC-Peripherie

Das Signal ist ab SW 3.2 standardmäßig high aktiv, d.h. es findet damit eine Drahtbruchüberwachung statt. Soll das Signal low aktiv sein, so muss z.B. für die Outboard-Eingänge das MD auf den Wert MD ="H 0001 0001" gesetzt werden.

26002	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT			C01, C09	N4	
-	Hardware-Zuordnung für Ausgangsbyte bei Hubsteuerung			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0,0,0,0,0,0,0,0,0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird festgelegt, welches Ausgangsbyte für die Hubsteuerung verwendet werden soll.
 Nummer des schnellen Ausgabebytes für "Stanzen und Nibbeln"

Bit 0-7: Nr. des verwendeten Ausgangs-Bytes
 Bit 8-15: frei
 Bit 16-23: Invertiermaske für Beschreiben des HW-Bytes
 Bit 24-30: frei
 mögliche Eingänge:
 1:
 on-Board-Ausgänge der 840D (4 schnelle + 4 Bits über VDI-Vorgabe)
 2-5:
 externe dig. Ausgänge (schnelle NC-Peripherie oder VDI-Vorgabe)
 Korrespondiert mit:
 MD26004 \$MC_NIBBLE_PUNCH_OUTMASK[n]
 Literatur:
 /FB/, A4, Digitale und analoge NC-Peripherie

26004	NIBBLE_PUNCH_OUTMASK			C01, C09	N4	
-	Maske für schnelle Ausgangsbits			UBYTE	POWER ON	
-						
-	8	1, 0..	0	-	7/2	M

Beschreibung: Maske für die schnellen Ausgabebits beim Stanzen und Nibbeln
 Byte 1: Enthält das Bit für die Hubauslösung
 Byte 2-8: Derzeit noch frei
 Sonderfälle:
 Es ist nur NIBBLE_PUNCH_OUTMASK[0] von Bedeutung.
 Damit wird das Ausgangsbit für das Signal "Hub auslösen" definiert.
 Korrespondiert mit:
 MD26002 \$MC_PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT

26006	NIBBLE_PUNCH_INMASK			C01, C09	N4	
-	Maske für schnelle Eingangsbits			UBYTE	POWER ON	
-						
-	8	1, 0..	0	-	7/2	M

Beschreibung: Es können insgesamt 8 Bytemasken für die Ausgabe der schnellen Bits mit diesem Datum definiert werden.
 Standardmäßig ist dieses Datum wie folgt belegt:
 NIBBLE_PUNCH_INMASK[0]=1:
 2° = erstes Bit für das erste Stanzinterface (SPIF1)
 NIBBLE_PUNCH_INMASK[1]=4:
 Zweites Stanzinterface (SPIF2), standardmäßig nicht vorhanden
 NIBBLE_PUNCH_INMASK[2]=0
 ...
 NIBBLE_PUNCH_INMASK[7]=0
 Hinweis:
 Als Wert ist die Wertigkeit des zu definierenden Bits einzugeben (siehe beim MD26004 \$MC_NIBBLE_PUNCH_OUTMASK[n]).
 Sonderfälle:

2.3 NC-Maschinendaten

Es ist nur NIBBLE_PUNCH_INMASK[0] von Bedeutung. Damit wird das Eingangsbit für das Signal "Hub aktiv" definiert.

Korrespondiert mit:

MD26000 \$MC_PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN

26008	NIBBLE_PUNCH_CODE			C09	H2, K1	
-	Festlegung der M-Funktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	8	0,23,22, 25, 26, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Datum werden die speziellen M-Funktionen für Stanzen und Nibbeln definiert.

	Standardwert	Beispiel
NIBBLE_PUNCH_CODE[0] = 0	20	Ende Stanzen, Nibbeln mit M20
NIBBLE_PUNCH_CODE[1] = 23	23	Ende Stanzen, Nibbeln mit M23
NIBBLE_PUNCH_CODE[2] = 22	22	Beginn Nibbeln
NIBBLE_PUNCH_CODE[3] = 25	25	Beginn Stanzen
NIBBLE_PUNCH_CODE[4] = 26	26	Aktivierung Verweilzeit
NIBBLE_PUNCH_CODE[5] = 122	122	Beginn Nibbeln mit Vorspann, Hubsteuerung auf Servoebene
NIBBLE_PUNCH_CODE[6] = 125	125	Beginn Stanzen mit Vorspann, Hubsteuerung auf Servoebene
NIBBLE_PUNCH_CODE[7] = 0	0	nicht verwendet (in Vorbereitung)

Sonderfälle:

Wenn MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION = 2 (M-Funktionen werden direkt von der Software interpretiert), dann muss das MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE[0] = 20 gesetzt werden.

Korrespondiert mit:

MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION

26010	PUNCHNIB_AXIS_MASK			C09	N4	
-	Festlegung der Stanz- und Nibelachsen			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	7, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Definiert die am Stanzen und Nibbeln beteiligten Achsen. d.h: Alle hier definierten Achsen müssen jeweils in Ruhe sein, wenn gestanzt oder genibbelt wird.

Korrespondiert mit:

MD26016 \$MC_PUNCH_PARTITION_TYPE

26012	PUNCHNIB_ACTIVATION			C09	K1	
-	Aktivierung der Stanz- und Nibbelfunktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses MD wird festgelegt, wie die Stanz- und Nibbelfunktionen aktiviert werden können:

PUNCHNIB_ACTIVATION = 0

Sämtliche Stanz- und Nibbelfunktionen sind nicht aktivierbar. Die einzige Ausnahme bildet die automatische Wegaufteilung, falls sie über das MD26014 \$MC_PUNCH_PATH_SPLITTING freigegeben ist.

PUNCHNIB_ACTIVATION = 1

Die Aktivierung erfolgt über Sprachbefehle. Falls M-Funktionen verwendet werden sollen, muss dies über Makrotechnik erfolgen.

PUNCHNIB_ACTIVATION = 2

Die M-Funktionen werden direkt von der Software interpretiert. Die Verwendung der Sprachbefehle ist trotzdem möglich.

Hinweis:

Diese Möglichkeit ist nur für eine Übergangszeit vorgesehen.

Korrespondiert mit:

MD26014 \$MC_PUNCH_PATH_SPLITTING

MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE[n]

26014	PUNCH_PATH_SPLITTING	C09	N4
-	Aktivierung der automatischen Wegaufteilung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Aktivierungsdatum für automatische Wegaufteilung.

Wert Bedeutung

0 =

Automatische Wegaufteilung nur beim Stanzen und Nibbeln aktiv.

1 =

Automatische Wegaufteilung auch ohne Funktionen Stanzen und Nibbeln aktivierbar; d.h. programmierbar und NC-intern nutzbar

2 =

Automatische Wegaufteilung nur NC-intern nutzbar; d.h. nicht programmierbar.

26016	PUNCH_PARTITION_TYPE	C09	N4
-	Verhalten der Einzelachsen bei automatischer Wegaufteilung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, wie sich Einzelachsen, die zugleich Nibbelachsen im Sinne von MD26010 \$MC_PUNCHNIB_AXIS_MASK sind, verhalten sollen. In diesem Falle gibt es folgende Optionen für das Verhalten der Einzelachsen bei der automatischen Wegaufteilung und bei der Hubsteuerung:

PUNCH_PARTITION_TYPE = 0

Kein spezielles Verhalten bei der automatischen Wegaufteilung. Werden die Einzelachsen zusammen mit Bahnachsen in einem Satz programmiert, so wird deren Gesamtverfahrweg entsprechend den Bahnachsen zerlegt. D.h. der rein geometrische Zusammenhang zwischen den Einzelachsen und Bahnachsen ist gegenüber der nichtaufgeteilten Bewegung identisch. Werden die Einzelachsen ohne Bahnachsen aber mit SPN=<Wert> programmiert, so wird der Weg entsprechend des programmierten SPN-Wertes aufgeteilt.

PUNCH_PARTITION_TYPE = 1

In diesem Falle wird der Weg der Einzelachsen, wenn sie zusammen mit Bahnachsen programmiert sind, generell (d. h. unabhängig von der jeweils aktiven Interpolationsart) im ersten Teilstück verfahren.

PUNCH_PARTITION_TYPE = 2

In diesem Falle verhalten sich die Einzelachsen bei Linearinterpolation wie bei PUNCH_PARTITION_TYPE = 1, bei allen anderen Interpolationsarten wie bei PUNCH_PARTITION_TYPE = 0.

Korrespondiert mit:

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

MD26010 \$MC_PUNCHNIB_AXIS_MASK

26018	NIBBLE_PRE_START_TIME		C09	N4		
s	Verzögerungszeit bei Nibbeln/Stanzen mit G603		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0....	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Um Totzeiten durch die Reaktionszeit der Stanzeinheit zu minimieren, ist es möglich den Hub schon vor Erreichen des Inpositionsfensters der Achsen auszulösen. Der Referenzzeitpunkt dafür ist das Interpolationsende. Da es nach Erreichen des Interpolationsendes (abhängig von der Maschinendynamik) normalerweise noch einige Interpolationstakte dauert, bis die Achsen tatsächlich in Position kommen, ist Vorauslösezeit eigentlich eine Verzögerungszeit gegenüber dem Erreichen des Interpolationsendes.

Die Funktion ist daher an G603 (Satzwechsel am Interpolationsende) gekoppelt. Die Zeit ist über das Maschinendatum NIBBLE_PRE_START_TIME einstellbar.

Beispiel:
Bei einem Ipotakt von 5 ms sollen 2 Takte nach Erreichen des Interpolationsendes ein Hub ausgelöst werden. In diesem Falle muss der Wert 0,010 s für NIBBLE_PRE_START_TIME gewählt werden. Wird ein Wert gewählt, der nicht ganzzahlig durch die eingestellte Interpolationszeit teilbar ist, so erfolgt die Hubauslösung im auf die eingestellte Zeit folgenden Interpolationstakt.

26020	NIBBLE_SIGNAL_CHECK		C09	N4		
-	Alarm bei Wackeln des Stanzsignals		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Wenn Hubaktiv-Signal beispielsweise durch Stößelüberschwingungen zwischen den Hüben gesetzt wird, so wird die Interpolation angehalten. Darüberhinaus, ist es abhängig vom Maschinendatum NIBBLE_SIGNAL_CHECK möglich, die Meldung "unsauberes Stanzsignal" zu erzeugen.

0: Keine Fehlermeldung bei Wackeln des Stanzsignals
1: Alarm, wenn zwischen den Hüben das Stanzsignal wackelt

27100	ABSBLOCK_FUNCTION_MASK		N01	K1, P1		
-	Basissätze mit Absolutwerten parametrieren		UDWORD	POWER ON		
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M

Beschreibung: Parametrierung der Funktion "Basissätze mit Absolutwerten"

Bit 0 = 1 :
Positionswerte der Planachse werden immer als Durchmesserwert angezeigt. Planachsen können über MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF bzw. MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, Bit 2 appliziert werden.

27400	OEM_CHAN_INFO		A01, A11	-		
-	OEM Versionsinformation		STRING	POWER ON		
-						
-	3	-	-	7/2	M

Beschreibung: Eine für den Anwender frei verfügbare Versionsinformation (wird im Versionsbild angezeigt)

27850	PROG_NET_TIMER_MODE		C09	-		
-	Beeinflussung der Programmlaufzeit-Netto-Zähler		UDWORD	RESET		
-						
-	-	0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00...	0x00	0x03	7/2	M

Beschreibung: Die Programmlaufzeit wird über Systemvariablen gemessen und kann ausgelesen werden. Man kann damit ausgeben, wie weit der aktuelle Fertigungszustand eines Teileprogramms ist. Über dieses MD können kanalspezifisch eingestellt werden:

Bit 0 = 0
 \$AC_ACT_PROG_NET_TIME wird bei einem Sprung mit GOTOS auf den Programmanfang nicht gelöscht

Bit 0 = 1
 \$AC_ACT_PROG_NET_TIME wird bei einem Sprung mit GOTOS auf den Programmanfang gelöscht, der Wert vorher in \$AC_OLD_PROG_NET_TIMES gespeichert und der Programmzähler \$AC_OLD_PROG_NET_TIME_COUNT erhöht.

Bit 1 = 0
 \$AC_ACT_PROG_NET_TIME wird bei Override = 0 nicht mehr erhöht. D.h. die Programmlaufzeit wird ohne die Zeit gemessen, für die der Override auf 0 eingestellt wurde.

Bit 1 = 1
 \$AC_ACT_PROG_NET_TIME wird auch Override = 0 erhöht. D.h. die Programmlaufzeit wird mit die Zeit gemessen, für die der Override auf 0 eingestellt wurde.

Bit 2 bis 31
 Reserviert

27860	PROCESSTIMER_MODE		C09	K1		
-	Aktivierung und Beeinflussung der Programm-Laufzeit-Messung		UDWORD	RESET		
-						
-	-	0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00...	0	0x7FF	7/2	M

Beschreibung: Unter der Funktion Programm-Laufzeit werden Timer als Systemvariable bereitgestellt. Während die NCK-spezifischen Timer immer aktiviert sind (für Zeitmessungen seit dem letzten Steuerungshochlauf), müssen die kanalspezifischen Timer über dieses Maschinendatum gestartet werden.

Bedeutung:

Bit 0 = 0
 Keine Messung der Gesamtlaufzeit für alle Teileprogramme

Bit 0 = 1
 Die Messung der Gesamtlaufzeit für alle Teileprogramme ist aktiv (\$AC_OPERATING_TIME)

Bit 1 = 0
 Keine Messung der aktuellen Programm-Laufzeit

Bit 1 = 1
 Die Messung der aktuellen Programm-Laufzeit ist aktiv (\$AC_CYCLE_TIME)

Bit 2 = 0
 Keine Messung der Werkzeug-Eingriffszeit

Bit 2 = 1
 Die Messung der Werkzeug-Eingriffszeit ist aktiv (\$AC_CUTTING_TIME)

Bit 3
 Reserviert

2.3 NC-Maschinendaten

Bits 4,5 nur bei Bit 0, 1, 2 = 1:
 Bit 4 = 0 Keine Messung bei aktivem Probelauf-Vorschub
 Bit 4 = 1 Messung auch bei aktivem Probelauf-Vorschub
 Bit 5 = 0 Keine Messung bei Programm-Test
 Bit 5 = 1 Messung auch bei Programm-Test
 Bit 6 nur bei Bit 1 = 1:
 Bit 6 = 0
 Löschen \$AC_CYCLE_TIME auch bei Start durch ASUP und PROG_EVENTS.
 Bit 6 = 1
 \$AC_CYCLE_TIME wird bei Start durch ASUP und PROG_EVENTS nicht gelöscht.
 Bit 7 nur bei Bit 2 = 1:
 Bit 7 = 0 \$AC_CUTTING_TIME zählt nur bei aktivem Werkzeug.
 Bit 7 = 1 \$AC_CUTTING_TIME zählt werkzeuginabhängig.
 Bit 8 nur bei Bit 1 = 1:
 Bit 8 = 0
 \$AC_CYCLE_TIME wird bei einem Sprung mit GOTOS auf den Programmanfang nicht gelöscht.
 Bit 8 = 1
 \$AC_CYCLE_TIME wird bei einem Sprung mit GOTOS auf den Programmanfang gelöscht.
 Bit 9 nur bei Bit 0, 1 = 1:
 Bit 9 = 0
 \$AC_OPERATING_TIME, \$AC_CYCLE_TIME: Keine Messung bei Override = 0.
 Bit 9 = 1
 \$AC_OPERATING_TIME, \$AC_CYCLE_TIME: Messung auch bei Override = 0.
 Bit 10 bis 31
 Reserviert

27880	PART_COUNTER			C09	K1	
-	Aktivierung der Werkstück-Zähler			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum können die Werkstück-Zähler konfiguriert werden.
 Hinweis: Bei Bit 0 = 1 und \$AC_REQUIRED_PARTS kleiner 0 sind alle in diesem MD aktivierten Werkstückzählungen auf dem erreichten Stand eingefroren.
 Bedeutung der einzelnen Bits:
 Bit 0 - 3: Aktivierung \$AC_REQUIRED_PARTS

 Bit 0 = 1: Zähler \$AC_REQUIRED_PARTS ist aktiviert
 Weitere Bedeutung Bits 1-3 nur bei Bit 0 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:
 Bit 1 = 0: Alarm-/VDI-Ausgabe bei Übereinstimmung von \$AC_ACTUAL_PARTS mit \$AC_REQUIRED_PARTS
 Bit 1 = 1: Alarm-/VDI-Ausgabe bei Übereinstimmung von \$AC_SPECIAL_PARTS mit \$AC_REQUIRED_PARTS
 Bit 2 Reserviert!
 Bit 3 Reserviert!
 Bit 4 - 7: Aktivierung \$AC_TOTAL_PARTS

 Bit 4 = 1: Zähler \$AC_TOTAL_PARTS ist aktiv
 Weitere Bedeutung Bits 5-7 nur bei Bit4 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:

Bit 5 = 0: Zähler \$AC_TOTAL_PARTS wird bei einer VDI-Ausgabe von M02/M30 um den Wert 1 erhöht
 Bit 5 = 1: Zähler \$AC_TOTAL_PARTS wird bei Ausgabe des M-Befehls aus dem MD PART_COUNTER_MCODE[0] um den Wert 1 erhöht
 Bit 6 = 0: \$AC_TOTAL_PARTS auch bei Programm-Test/Satzsuchlauf aktiv
 Bit 6 = 1: Keine Bearbeitung \$AC_TOTAL_PARTS bei Programm-Test/Satzsuchlauf
 Bit 7 = 1: Zähler \$AC_TOTAL_PARTS wird bei einem Rücksprung mit GOTOS um den Wert 1 erhöht
 Bit 8 - 11: Aktivierung \$AC_ACTUAL_PARTS

 Bit 8 = 1: Zähler \$AC_ACTUAL_PARTS ist aktiv
 Weitere Bedeutung Bits 9-11 nur bei Bit8 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:
 Bit 9 = 0: Zähler \$AC_ACTUAL_PARTS wird bei einer VDI-Ausgabe von M02/M30 um den Wert 1 erhöht
 Bit 9 = 1: Zähler \$AC_ACTUAL_PARTS wird bei Ausgabe des M-Befehls aus dem MD PART_COUNTER_MCODE[1] um den Wert 1 erhöht
 Bit 10 = 0: \$AC_ACTUAL_PARTS auch bei Programm-Test/Satzsuchlauf aktiv
 Bit 10 = 1: Keine Bearbeitung \$AC_ACTUAL_PARTS bei Programm-Test/Satzsuchlauf
 Bit 11 = 1: Zähler \$AC_ACTUAL_PARTS wird bei einem Rücksprung mit GOTOS um den Wert 1 erhöht
 Bit 12 - 15: Aktivierung \$AC_SPECIAL_PARTS

 Bit 12 = 1: Zähler \$AC_SPECIAL_PARTS ist aktiv
 Weitere Bedeutung Bits 13-15 nur bei Bit12 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:
 Bit 13 = 0: Zähler \$AC_SPECIAL_PARTS wird bei einer VDI-Ausgabe von M02/M30 um den Wert 1 erhöht
 Bit 13 = 1: Zähler \$AC_SPECIAL_PARTS wird bei Ausgabe des M-Befehls aus dem MD PART_COUNTER_MCODE[2] um den Wert 1 erhöht
 Bit 14 = 0: \$AC_SPECIAL_PARTS auch bei Programm-Test/Satzsuchlauf aktiv
 Bit 14 = 1: Keine Bearbeitung \$AC_SPECIAL_PARTS bei Programm-Test/Satzsuchlauf
 Bit 15 = 1: Zähler \$AC_SPECIAL_PARTS wird bei einem Rücksprung mit GOTOS um den Wert 1 erhöht
 Bit 16 - 19: Erweiterung \$AC_TOTAL_PARTS

 Bedeutung der Bits 16-19 gilt nur bei Bit4 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:
 Bit 16 = 0: \$AC_TOTAL_PARTS ist in der Betriebsart MDA aktiv
 Bit 16 = 1: Keine Bearbeitung \$AC_TOTAL_PARTS in der Betriebsart MDA
 Bit 17 Reserviert!
 Bit 18 Reserviert!
 Bit 19 Reserviert!
 Bit 20 - 23: Erweiterung \$AC_ACTUAL_PARTS

 Bedeutung der Bits 20-23 nur bei Bit8 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:
 Bit 20 = 0: \$AC_ACTUAL_PARTS ist in der Betriebsart MDA aktiv
 Bit 20 = 1: Keine Bearbeitung \$AC_ACTUAL_PARTS in der Betriebsart MDA
 Bit 21 Reserviert!
 Bit 22 Reserviert!
 Bit 23 Reserviert!
 Bit 24 - 27: Erweiterung \$AC_SPECIAL_PARTS

 Bedeutung der Bits 24-27 nur bei Bit12 =1 und \$AC_REQUIRED_PARTS > 0:

Beschreibung: Festlegung der Größe (in kB) des dynamischen Speichers für die REORG-LOG-Daten. Die Größe des Speichers bestimmt die Datenmenge, die für die Funktion REORG zur Verfügung stehen.

Literatur:
/FB/, K1, "BAG, Kanal, Programmbetrieb"

28010	MM_NUM_REORG_LUD_MODULES			EXP, C02	V2, K1	
-	Anzahl der Bausteine für lokale Anwendervariablen bei REORG			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	0	SLMAXNUMBE ROF_USERMO DULES	7/2	M

Beschreibung: Legt die Anzahl der für die Funktion REORG (Siehe Funktionsbeschreibung Kanäle, BAG, Programmbetrieb (K1)) zusätzlich zur Verfügung stehenden LUD-Datenbausteine fest.

Wird die Funktion REORG nicht genutzt, so kann dieser Wert 0 sein. Von der CNC werden immer 12 LUD-Datenbausteine geöffnet, wovon 8 für NC-Programme und 4 für die ASUP?s verwendet werden.

Pro NC-Programm, bzw. ASUP, in denen eine lokale Anwendervariable definiert wird, wird ein LUD-Datenbaustein benötigt. Für die Funktion REORG kann es notwendig sein, diesen Wert zu erhöhen, wenn ein großer IPO-Puffer vorhanden ist und viele kurze NC-Programme, in denen LUD-Variablen definiert werden, aktiv sind (NC-Sätze der Programme befinden sich aufbereitet im IPO-Puffer).

Für jedes dieser Programme wird ein LUD-Datenbaustein benötigt. Die Größe des reservierten Speichers wird beeinflusst durch die Anzahl der LUD?s pro NC-Programm und deren einzelner Speicherbedarf. Die LUD-Datenbausteine werden im dynamischen Speicher hinterlegt.

Der Speicherbedarf für die Verwaltung der Bausteine für lokale Anwendervariablen bei REORG lässt sich folgend ermitteln:

Die Größe der LUD-Bausteine ist von der Anzahl der aktiven LUDs und ihres Datentypes abhängig. Der Speicher für die LUD-Bausteine ist durch das MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM (Speichergröße für REORG) begrenzt.

28020	MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL			C02	V2, K1	
-	Anzahl der lokalen Anwendervariablen (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	4000, 4000, 4000, 4000, 4000, 4000, 4000, 4000...	4000	32000	7/3	U

Beschreibung: Legt die Anzahl der Variablen für die lokalen Anwendervariablen (LUD), die in den aktiven Programmteilen vorhanden sein dürfen, fest. Pro Variable werden ca. 150 Byte Speicher für den Namen der Variablen und der Speicherbedarf für den Variablenwert reserviert. Der Speicherbedarf für den Variablenwert ist gleich der Größe des Datentyps. Ist die Summe der lokalen Anwendervariablen aus dem aktiven Hauptprogramm und den zugehörigen Unterprogrammen größer als die festgelegte Grenze, so werden die über der Grenze liegenden Variablen während der Programmbearbeitung abgelehnt. Für die Variablennamen und Variablenwerte wird dynamischer Speicherplatz benutzt.

Übersicht des Speicherbedarfs der Datentypen:

Datentyp	Speicherbedarf
REAL	8 Byte
INT	4 Byte
BOOL	1 Byte
CHAR	1 Byte
STRING	1 Byte pro Zeichen, pro String sind 200 Zeichen möglich
AXIS	4 Byte
FRAME	400 Byte

2.3 NC-Maschinendaten

28040	MM_LUD_VALUES_MEM			C02	V2, K1	
-	Speichergröße für lokale Anwendervariablen (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	250, 250, 250, 250, 250, 250, 250, 250...	250	32000	7/3	U

Beschreibung: Mit dem MD wird die Größe des für LUD-Variablen zur Verfügung stehenden Speichers festgelegt.

Die Anzahl der verfügbaren LUDs wird durch das Erreichen eines der Grenzwerte von MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL oder MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM gegeben.

Dabei ist zu beachten, dass zu einem Zeitpunkt mehrere Teileprogramme in NCK geöffnet sein können und entsprechend Speicher verbrauchen. Wieviele das sind, hängt von der Art der Programmierung, der Programmlänge und der Größe des NCK-internen Satzspeichers ab (MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).

Korrespondiert mit:

MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL
(Anzahl der lokalen Anwendervariablen (DRAM))

28050	MM_NUM_R_PARAM			C02	K1	
-	Anzahl der kanalspezifischen R-Parameter (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0	32535	7/2	M

Beschreibung: Legt die im Kanal verfügbare Anzahl von R-Parameter fest. Anhand dieses Maschinendatums werden pro R-Parameter 8 Byte des gepufferten Anwenderspeichers reserviert.

28060	MM_IPO_BUFFER_SIZE			C02	B1, K1	
-	Anzahl der NC-Sätze im IPO-Puffer (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	10, 10, 10, 10, 10, 10, 10, 10...	2	1000	7/2	M

Beschreibung: Legt die Anzahl der Sätze des Interpolationspuffers fest. Diese Puffer beinhaltet vorbereitete NC-Sätze, die für die Interpolation zur Verfügung stehen. Es wird pro NC-Satz etliche kByte des dynamischen Anwenderspeichers reserviert. Das Datum begrenzt auch die Anzahl der Sätze zur vorausschauenden Berücksichtigung der Geschwindigkeitsbeschränkung für die Funktion LookAhead.

Das MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE wird vom System gesetzt.

Korrespondiert mit:

MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
(Anzahl der Sätze für die Satzaufbereitung)

28070	MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP			EXP, C02	B1, K1	
-	Anzahl der Sätze für die Satzaufbereitung. (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	20	1000	7/2	M

Beschreibung: Legt die Anzahl der NC-Sätze fest, die der NC-Satzvorbereitung zur Verfügung stehen. Diese Zahl ist wesentlich durch die Systemsoftware bestimmt und dient hier im wesentlichen der Optimierung. Es wird dafür ein Teil des dynamischen Speichers benutzt. Die Größenordnung beträgt etwa 10 kByte pro NC-Satz.

Korrespondiert mit:

MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE

(Anzahl der NC-Sätze mit IPO-Puffer)

28071	MM_NUM_SURF_LEVELS	EXP, C02	-
-	Dimensionierung der Funktion COMPSURF (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		10	7/1
			M

Beschreibung: Legt die Größe der internen Datenstrukturen der Funktion COMPSURF fest. Mit größeren Werten wächst die erreichbare Oberflächenqualität, aber auch der Rechenzeit- und Speicherplatzbedarf.

Mit dem Wert 0 ist die Funktion COMPSURF in einem Kanal nicht vorhanden, belegt also auch keinen Speicherplatz.

Das Maschinendatum hat nur dann eine Wirkung, wenn die Option Top-Surface vorhanden ist.

28072	MM_MAXNUM_SURF_GROUPS	EXP, C02	-
-	Dimensionierung der Funktion COMPSURF bzgl. Achsgruppen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1
		3	7/2
			M

Beschreibung: Legt die Größe der internen Datenstrukturen der Funktion COMPSURF bzgl. verschiedener Achsgruppen wie Geometrie-, Orientierungs- und anderer Achstypen fest. Mit größeren Werten wächst die Güte der Glättung, aber auch der Rechenzeit- und Speicherplatzbedarf.

Das Maschinendatum hat nur dann eine Wirkung, wenn die Option Top-Surface vorhanden ist.

Korrespondiert mit:
SD42473 \$SC_ACTNUM_SURF_GROUPS

28079	MM_NUM_G_FRAMES	C11, C02	K1, K2
-	Anzahl der Grinding Frames (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		100	7/2
			M

Beschreibung: Legt die Anzahl der vordefinierten Grinding-Frames fest.

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

28080	MM_NUM_USER_FRAMES	C11, C02	K1, K2
-	Anzahl der einstellbaren Frames (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	5
		100	7/2
			M

Beschreibung: Legt die Anzahl der vordefinierten Anwender-Frames fest. Das System beinhaltet standardmäßig auf vier Frames für G54 bis G57 und ein Frame für G500.

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

28081	MM_NUM_BASE_FRAMES	C02	M5, K2
-	Anzahl Basisframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
		16	7/2
			M

Beschreibung: Anzahl der kanalspezifischen Basisframes pro Kanal.

Der Wert entspricht der Anzahl der Feldelemente für das vordefinierte Feld \$P_CHBFR[].

Es wird dafür gepufferter Speicher reserviert.

2.3 NC-Maschinendaten

28082	MM_SYSTEM_FRAME_MASK			C02	M5, K2, W1	
-	Systemframes (SRAM)			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21...	0	0x00000FFF	7/2	S

Beschreibung: Bitmaske zur Projektierung von kanalspezifischen Systemframes, die im Kanal eingerechnet werden.

- Bit 0: Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen
- Bit 1: Systemframe für Externe Nullpunktverschiebung
- Bit 2: Systemframe für TCARR und PAROT
- Bit 3: Systemframe für TOROT und TOFRAME
- Bit 4: Systemframe für Werkstückbezugspunkte
- Bit 5: Systemframe für Zyklen
- Bit 6: Systemframe für Transformationen
- Bit 7: Systemframe \$P_ISO1FR für ISO G51.1 Mirror
- Bit 8: Systemframe \$P_ISO2FR für ISO G68 2DROT
- Bit 9: Systemframe \$P_ISO3FR für ISO G68 3DROT
- Bit 10: Systemframe \$P_ISO4FR für ISO G51 Scale
- Bit 11: Systemframe \$P_RELFR für relative Koordinatensysteme

28083	MM_SYSTEM_DATAFRAME_MASK			C02	-	
-	Systemframes (SRAM)			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F...	0	0x00000FFF	7/2	S

Beschreibung: Bitmaske zur Projektierung von kanalspezifischen Systemframes in der Datenhaltung (SRAM).

- Bit 0: Systemframe für Istwertsetzen und Ankratzen
- Bit 1: Systemframe für Externe Nullpunktverschiebung
- Bit 2: Systemframe für TCARR und PAROT
- Bit 3: Systemframe für TOROT und TOFRAME
- Bit 4: Systemframe für Werkstückbezugspunkte
- Bit 5: Systemframe für Zyklen
- Bit 6: Systemframe für Transformationen
- Bit 7: Systemframe \$P_ISO1FR für ISO G51.1 Mirror
- Bit 8: Systemframe \$P_ISO2FR für ISO G68 2DROT
- Bit 9: Systemframe \$P_ISO3FR für ISO G68 3DROT
- Bit 10: Systemframe \$P_ISO4FR für ISO G51 Scale
- Bit 11: Systemframe \$P_RELFR für relative Koordinatensysteme

28085	MM_LINK_TOA_UNIT			C02, C09	FBWsl, S7	
-	Zuordnung einer TO-Einheit zu einem Kanal (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1	10	7/2	M

Beschreibung: Der Bereich TO umfasst alle Werkzeug-, Magazin-, ... Datenbausteine, die NCK kennt. Es gibt im Bereich TO maximal so viele Einheiten wie es Kanäle gibt.

Ist MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT = Voreinstellung, so erhält jeder Kanal individuell eine TO-Einheit zugeordnet.

Mit MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT = i erhält der Kanal die TO-Einheit i zugeordnet. Damit wird es möglich, mehreren Kanälen eine TO-Einheit zuzuordnen.

Achtung

Der obere Grenzwert besagt nicht, dass der Wert immer sinnvoll bzw. konfliktfrei ist. Wenn auf einem System mit maximal 2 Kanälen einer (der erste) aktiv ist und der andere nicht, kann dem MD auf Kanal 1 zwar formal der Wert 2 gegeben werden, aber der NCK kann damit nicht arbeiten. Diese Einstellung würde bedeuten, dass Kanal 1 keine Datenbausteine für die WZ-Korrekturen hätte, da der Kanal mit Id=2 nicht existiert. NCK erkennt diesen Konfliktfall bei Power On, bei Warmstart und reagiert darauf mit dem selbständigen Ändern des (falschen) Wertes auf den voreingestellten Wert des MD.

28090	MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS	EXP, C02	TE1, TE7, TE8, K1
-	Anzahl Satzelemente für Compile-Zyklen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		130	7/1
			M

Beschreibung: Der Eingabewert definiert die Anzahl der für Compilezyklen verwendbaren Satzelemente. Für Softwarestand 2 werden pro Satzelement ca. 1,2 kB Speicherplatz im dynamischen Speicher benötigt.

28100	MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM	EXP, C02	TE1, TE7, TE8, K1
-	Größe des Satzspeichers für Compile-Zyklen (DRAM), in kB	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		64000	7/1
			M

Beschreibung: Der Wert legt im dynamischen Speicher die Gesamtgröße des vom Anwender nutzbaren Satzspeichers für die Compile-Zyklen fest. Der Speicher wird in 128-Byte-Blöcken gerastet vergeben.

28105	MM_NUM_CC_HEAP_MEM	EXP, C02	TE7
-	Heap-Speicher in kByte für Compile-Zyklen Applikationen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		64000	7/2
			M

Beschreibung: Größe des vom Compile-Zyklen-Anwender nutzbaren Heap-Speichers in kByte. Es wird dynamischer Speicher reserviert. Der Speicher wird gerastert in 128-Byte-Blöcken vergeben. Die Startadresse und Größe des reservierten Speichers wird über ein Binding zur Verfügung gestellt, die Verwaltung liegt in Händen des CC-Anwenders.

28150	MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS	C02	A2, P3 pl, P3 sl
-	Anzahl Elemente für das Schreiben von PLC-Variablen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32000	7/2
			M

Beschreibung: Das MD legt die Anzahl der Elemente fest, die der Anwender für das Schreiben von PLC-Variablen (\$A_DBx=...) zur Verfügung hat. Diese Anzahl gilt auch bei Satzsuchlauf, nicht bei Synchronaktionen. Der Speicherbedarf pro Element beträgt ca. 24Bytes. Für zeitlich rasch aufeinander folgendes Schreiben von PLC-Variablen wird je Schreibvorgang ein Element benötigt. Sollen mehr Schreibvorgänge ausgeführt werden, als Elemente zur Verfügung stehen, muss der Satztransport gewährleistet sein (u.U. Vorlaufstopp auslösen) Erfolgen diese Zugriffe jedoch zeitlich getrennt (Satztransport ist bereits erfolgt), kann die Anzahl der Elemente reduziert werden. Lesezugriffe (var=\$A_DBx) sind nicht begrenzt.

2.3 NC-Maschinendaten

28160	MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS	C02	B3
-	Anzahl Elemente zum Schreiben der NCU-Link-Variablen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32000 7/2 M

Beschreibung: Legt die Anzahl der Elemente fest, die der Anwender für die Programmierung von Link-Variablen (\$A_DLx=...) zur Verfügung hat. Diese Anzahl gilt auch bei Satzsuchlauf, jedoch nicht bei Synchronaktionen.

Der Speicherbedarf pro Element beträgt ca.24 Bytes.

Für zeitlich rasch aufeinanderfolgendes Schreiben von NCU-Link-Variablen wird für jedes Schreiben ein Element benötigt.

Erfolgen die Zugriffe jedoch getrennt (Satztransport ist bereits erfolgt), kann die Anzahl der Elemente reduziert werden.

Sollen mehr Schreibvorgänge ausgeführt werden, als Elemente zur Verfügung stehen, muss der Satztransport gewährleistet sein (u.U. Vorlaufstopp auslösen)

28180	MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS	EXP, C02, C06	-
-	Größe des Tracedatenpuffers	DWORD	POWER ON
NBUP			
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0 20000 2/2 M

Beschreibung: MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS legt die Größe eines Internen Datenbuffers fest, der die Trace-Aufzeichnungen enthält.

28200	MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN	C02, C06, C09	A3
-	Anzahl der kanalspezifische Schutzbereiche (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10 7/2 M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum wird festgelegt, wieviele kanalspezifische Schutzbereiche angelegt werden.

Korrespondiert mit:

MD28210 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE (Anzahl der gleichzeitig aktiven Schutzbereiche)

MD18190 \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK (Anzahl steuerungsspezifischen Schutzbereiche (SRAM))

Literatur:
/FB/, A3, "Achsüberwachungen, Schutzbereiche"

28210	MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE	C11, C02, C06, C09	A3
-	Anzahl der gleichzeitig aktiven Schutzbereiche in einem Kanal	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt für jeden Kanal an, wieviele Schutzbereiche gleichzeitig aktiviert werden können.

Ein Zahlenwert größer als MD18190 \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK + MD28200 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN ist nicht sinnvoll.

Korrespondiert mit:

MD28200 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN (Anzahl der kanalspezifische Schutzbereiche)

MD18190 \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK (Anzahl der steuerungsspezifischen Schutzbereiche (SRAM))

Literatur:

/FB1/ Funktionshandbuch Grundfunktionen; Achsüberwachungen, Schutzbereiche (A3)

28212	MM_NUM_PROTECT_AREA_CONTOUR			C11, C02, C06, C09	A3	
-	Elemente für aktive Schutzbereiche (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30, 30, 30, 30, 30, 30, 30, 30...	0	50	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt für jeden Kanal an, wieviele interne Konturelemente insgesamt für aktive Schutzbereiche vorrätig gehalten werden.
Es wird dynamischer Speicher verwendet.
Das MD beeinflusst den Speicherbedarf für die aktivierten Schutzbereiche.
Dieses Maschinendatum ist nur wirksam, wenn MD28210 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE ungleich 0 ist.

28240	MM_NUM_SYNC_DIAG_ELEMENTS			N05, C02	-	
-	Anzahl Diagnose-Elemente für Ausdrücke in Synchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000	7/2	M

Beschreibung: Die Werte der Variablen und Maschinendaten bei der Diagnose der Bewegungssynchronaktionen werden für die Abspeicherung in der Steuerung in Speicherelementen abgelegt. Eine Bewegungssynchronaktion belegt maximal Elemente für soviele Variablen, die über MD28241 \$MC_MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR eingestellt sind.
Es belegen:

- jeder Variable 1 Element
- jeder Index 1 Element

Beispiel:
WHEN \$R1 == 1 DO \$R2 = \$R[AC_MARKER[1]]
R1 = 2 Elemente, Variable mit geschriebenen Wert 1 Element, Index "1" ein Element
R2 = 2 Elemente, Variable mit geschriebenen Wert 1 Element, Index "2" ein Element
AC_MARKER = 2 Elemente, Variable mit gelesenen Wert 1 Element, Index "1" ein Element
R = 2 Elemente, Variable mit geschriebenen Wert 1 Element, Index "1" ein Element
Zusammen 8 Elemente.

28241	MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR			N05	-	
-	Maximale Anzahl an Diagnose-Variablen pro Synchronaktion			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	10000	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl an Diagnosevariablen pro Synchronaktion.

28250	MM_NUM_SYNC_ELEMENTS			C02	2.8, 6.1	
-	Anzahl Elemente für Ausdrücke in Synchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	159, 159, 159, 159, 159, 159, 159, 159...	0	32000	7/2	M

Beschreibung: Die Ausdrücke der Bewegungssynchronaktionen werden für die Abspeicherung in der Steuerung in Speicherelementen abgelegt. Eine Bewegungssynchronaktion belegt minimal 4 Elemente.
Es belegen:

2.3 NC-Maschinendaten

- jeder Operand in der Bedingung 1 Element
- jede Aktion >= 1 Element
- jede Zuweisung 2 Elemente
- jeder weitere Operand in komplexen Ausdrücken 1 Element.

Ein Element belegt ca 64 Bytes.

Ist das MD schreibbar, so ist die Option "Synchronaktionen Stufe 2" dazu notwendig.

28251	MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS	C02	-
-	Anzahl Elemente für Ausdrücke in Safety-Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32000 7/2 M

Beschreibung: Die Ausdrücke der Bewegungssynchronaktionen werden für die Abspeicherung in der Steuerung in Speicherelementen abgelegt. Eine Bewegungssynchronaktion belegt minimal 4 Elemente.
 Es belegen:
 jeder Operand in der Bedingung: 1 Element
 jede Aktion: >= 1 Element
 jede Zuweisung: 2 Elemente
 jeder weitere Operand in komplexen Ausdrücken: 1 Element
 Siehe auch:
 MD28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS

28252	MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS	C02	2.4, 2.8, 6.1
-	Anzahl der FCTDEF-Elemente	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0 100 7/2 M

Beschreibung: Legt die Anzahl der FCTDEF-Elemente fest.

28253	MM_NUM_SYNC_STRINGS	C02	-
-	Anzahl Strings für Ausdrücke in Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	200, 200, 200, 200, 200, 200, 200, 200...	0 32000 7/2 M

Beschreibung: Die Ausdrücke der Bewegungssynchronaktionen werden für die Abspeicherung in der Steuerung in Speicherelementen abgelegt. Für Strings innerhalb der Ausdrücke müssen extra Elemente reserviert werden.

28254	MM_NUM_AC_PARAM	C02	-
-	Dimension von \$AC_PARAM.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	0 20000 7/2 M

Beschreibung: Feldgröße von \$AC_PARAM.

28255	MM_BUFFERED_AC_PARAM	C02	2.3, 6.1
-	\$AC_PARAM[] wird im SRAM gespeichert.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/2 M

Beschreibung: \$AC_PARAM[] wird im SRAM gespeichert.

28256	MM_NUM_AC_MARKER	C02	2.3, 6.1
-	Dimension von \$AC_MARKER	DWORD	POWER ON
-			
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	0
		20000	7/2
			M

Beschreibung: Anzahl kanalspezifischer Marker \$AC_MARKER für Bewegungssynchronaktionen.
Abhängig von MD28257 \$MC_MM_BUFFERED_AC_MARKER wird DRAM oder SRAM benötigt.

28257	MM_BUFFERED_AC_MARKER	C02	2.3, 6.1
-	\$AC_MARKER[] wird im SRAM gespeichert.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		1	7/2
			M

Beschreibung: \$AC_MARKER[] wird im SRAM gespeichert.

28258	MM_NUM_AC_TIMER	C02	2.3, 2.4, 6.1
-	Anzahl Zeitvariablen \$AC_TIMER (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		10000	7/2
			M

Beschreibung: Anzahl kanalspezifischer Zeitvariablen \$AC_TIMER für Bewegungssynchronaktionen (DRAM)

28260	NUM_AC_FIFO	C01	2.3, 2.4, 6.1
-	Anzahl der FIFO-Variable für Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		10	7/2
			M

Beschreibung: Anzahl FIFO-Variable \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10 für Bewegungssynchronaktionen.
FIFO-Variable dienen zur Produktverfolgung: In jeder FIFO-Variable kann für jedes Teil auf einem Band eine Information (z.B. die Produktlänge) zwischengespeichert werden.
FIFO-Variable werden in R-Parametern gespeichert.
Das MD28262 \$MC_START_AC_FIFO gibt die Nummer des R-Parameters an, ab dem die FIFO-Variable gespeichert werden. Alle R-Parameter mit niedrigeren Nummern können beliebig im Teileprogramm verwendet werden.
R-Parameter oberhalb des FIFO-Bereichs können aus dem Teileprogramm nicht beschrieben werden.
Die Anzahl der R-Parameter muss über das MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM so eingestellt werden, dass ab dem Start R-Parameter alle FIFO-Variable untergebracht werden können:
$$\text{MD28050 } \$\text{MC_MM_NUM_R_PARAM} = \text{MD28262 } \$\text{MC_START_AC_FIFO} + \text{MD28260 } \$\text{MC_NUM_AC_FIFO} * (\text{MD28264 } \$\text{MC_LEN_AC_FIFO} + 6)$$

Die FIFO-Variable tragen die Namen \$AC_FIFO1 bis \$AC_FIFO n .
Sie sind als Felder angelegt.
Die Indizes 0 - 5 haben Sonderbedeutungen:
n=0:
Beim Schreiben mit Index 0 wird ein neuer Wert in den FIFO abgelegt
Beim Lesen mit Index 0 wird das älteste Element gelesen und aus dem FIFO entfernt
n=1: Zugriff auf das zuerst eingelesene Element
n=2: Zugriff auf das zuletzt eingelesene Element
n=3: Summe aller FIFO-Elemente
n=4: Anzahl der im FIFO verfügbaren Elemente
n=5: aktueller Schreibindex relativ zum FIFO-Beginn
n=6: 1. eingelesenes Element

2.3 NC-Maschinendaten

28262	START_AC_FIFO	C01	2.3, 2.4, 6.1
-	FIFO-Variablen speichern ab R-Parameter	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32535 7/2 M

Beschreibung: Nummer des R-Parameters, ab dem FIFO-Variablen gespeichert werden. Alle R-Parameter mit niedrigeren Nummern können beliebig im Teileprogramm verwendet werden. R-Parameter oberhalb des FIFO-Bereichs können aus dem Teileprogramm nicht beschrieben werden.

Die Anzahl der R-Parameter muss über das MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM so eingestellt werden, dass ab dem Start R-Parameter alle FIFO-Variable untergebracht werden können:
 MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 \$MC_START_AC_FIFO + MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO * (MD28264 \$MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Die FIFO-Variable tragen die Namen \$AC_FIFO1 bis \$AC_FIFO_n. Sie sind als Felder angelegt.

Die Indizes 0 - 5 haben Sonderbedeutungen:
 n= 0:
 Beim Schreiben mit Index 0 wird ein neuer Wert in den FIFO abgelegt.
 Beim Lesen mit Index 0 wird das älteste Element gelesen und aus dem FIFO entfernt.
 n=1: Zugriff auf das zuerst eingelesene Element
 n=2: Zugriff auf das zuletzt eingelesene Element
 n=3: Summe aller FIFO-Elemente
 n=4: Anzahl der im FIFO verfügbaren Elemente
 n=5: aktueller Schreibindex relativ zum FIFO-Anfang

Korrespondiert mit:
 MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO

28264	LEN_AC_FIFO	C01	2.3, 2.4, 6.1, M5
-	Länge der FIFO-Variablen \$AC_FIFO1-\$AC_FIFO10	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32535 7/2 M

Beschreibung: Länge der FIFO-Variablen \$AC_FIFO1 bis \$AC_FIFO10.
 Alle FIFO-Variablen haben die gleiche Länge.

28266	MODE_AC_FIFO	C01	2.3, 2.4, 6.1
-	Modus der FIFO-Bearbeitung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 - 7/2 M

Beschreibung: Modus der FIFO-Bearbeitung:
 Bit 0 = 1:
 Die Summe aller FIFO-Inhalte wird bei jedem Schreibzugriff aktuell gebildet.
 Bit 0 = 0:
 Keine Summenbildung

Korrespondiert mit:
 MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO

28274	MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM	EXP, C02	-
-	Anzahl \$AC_SYSTEM_PARAM für Bewegungssynchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20000 7/2 M

Beschreibung: Anzahl Parameter \$AC_SYSTEM_PARAM für Bewegungssynchronaktionen.
Abhängig von MD28255 \$MC_MM_BUFFERED_AC_PARAM wird DRAM oder SRAM benötigt.
Reserviert für SIEMENS-Applikationen.

28276	MM_NUM_AC_SYSTEM_MARKER			EXP, C02	-	
-	Anzahl \$AC_SYSTEM_MARKER für Bewegungssynchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-		0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20000	7/2	M

Beschreibung: Anzahl Merker \$AC_SYSTEM_MARKER für Bewegungssynchronaktionen.
Abhängig von MD28257 \$MC_MM_BUFFERED_AC_MARKER wird DRAM oder SRAM benötigt.
Reserviert für SIEMENS-Applikationen.

28290	MM_SHAPED_TOOLS_ENABLE			C01, C08, C02	-	
-	Werkzeugradiuskorrektur für Konturwerkzeuge freigeben			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-		FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Werkzeug wird die Funktionalität "Werkzeugradiuskorrektur für Konturwerkzeuge" freigegeben.

28291	MM_SMOOTH_SURFACE_NORMALS			C01, C08, C02	-	
-	Interpolation der Flächennormalen über Polynome freischalten.			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-		FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Behandlung der Flächennormalen über Polynome ermöglicht. Es wird u.a. für die Glättung der Flächennormalen mit der Funktion COMPSURF benötigt.

28300	MM_PROTOC_USER_ACTIVE			C02	-	
-	Aktivierung der Protokollierung für einen User			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	10	TRUE, TRUE, FALSE, FALSE, FALSE, TRUE, TRUE, TRUE, FALSE,, T...	0	-	1/1	M

Beschreibung: Aktivierung der Protokollierung für einen User.
Die User 0 und 1, sowie 5 - 9 sind für System-Funktionen reserviert.
Die User 2, 3 und 4 dürfen von OEM verwendet werden.
Die einzelnen Werte betreffen die User der Protokollierfunktion, welche folgenden Funktionen zugeordnet sind:
0: Reserviert für Systemfunktionen: Mitzeichnen, Simulation, Synchronaktionen-Analyse
1: Reserviert für Systemfunktionen: Ermittlung der Programm-Laufzeiten, Multi-Step-Editor
2: Reserviert für OEM-Applikationen
3: Reserviert für OEM-Applikationen
4: Reserviert für OEM-Applikationen

28400	MM_ABSBLOCK			EXP, C02	K1	
-	Basissätze mit Absolutwerten aktivieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	512	7/2	M

Beschreibung:

Wert:

0: Basissätze mit Absolutwerten deaktiviert.

1: Basissätze mit Absolutwerten aktiviert.

Es wird ein Anzeigepuffer mit folgender Größe angelegt:

(MD28257 \$MC_MM_BUFFERED_AC_MARKER + MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP) * 256 Byte

>= 128: Basissätze mit Absolutwerten aktiviert.

Es wird ein Anzeigepuffer mit folgender Größe angelegt:

(MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP) * <wert>

28402	MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF			EXP, C02	K1	
-	Größe des Upload-Buffers dimensionieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4...	0	32000	7/2	M

Beschreibung:

Größe des Upload-Puffers dimensionieren:

MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] : Anzahl Sätze vor dem aktuellen Satz

MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] : Anzahl Sätze nach dem aktuellen Satz

Das Maschinendatum wird im Hochlauf auf folgende Ober-/Untergrenzen geprüft:

0 <= MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8

0 <= MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP)

Bei Verletzung der Grenzen wird der Alarm 4152 abgesetzt.

28450	MM_TOOL_DATA_CHG_BUFF_SIZE			, C02, C06	-	
-	Puffer für Werkzeugdaten-Änderung (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	400, 400, 400, 400, 400, 400, 400, 400...	0	2500	7/2	M

Beschreibung:

Anzahl der Einträge in den Puffer für den BTSS-Änderungsdienst für Werkzeug-Daten.

Verwendet wird dynamischer Speicher.

Dieser Buffer wird nur angelegt, wenn im MD17530 \$MN_TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER, Bit 2 oder Bit 3 gesetzt ist.

28520	MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK			C02	B1	
-	Maximale Anzahl der Achspolynome pro Satz			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	15	7/2	M

Beschreibung:

Maximale Anzahl von Achspolynomen, die in einem Satz enthalten sein können.

Im Normalfall enthält jeder Satz nur ein Polynom pro Achse, d.h. dieses Datum kann gleich 1 gesetzt werden.

Mehr Polynome werden in folgenden Fällen gebraucht:

Bei Überschleifen mit G642-G645 muss dieses Datum mindestens den Wert 3 haben.

Bei Verwendung von COMPCAD (Advanced Surface) werden 5 empfohlen.

Bei Verwendung von COMPSURF werden 15 empfohlen.

2.3 NC-Maschinendaten

28530	MM_PATH_VELO_SEGMENTS	C02	A2, B1
-	Anzahl Speicherelemente zur Begrenzung der Bahngeschwindigkeit	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		100	7/2
			M

Beschreibung: Verfügbare Anzahl von Speicherelementen zur Begrenzung der Bahngeschwindigkeit und deren Änderung im Satz.

- 0 : jeder Satz wird durch einen maximale Bahngeschwindigkeitswert begrenzt.
- > 0 : bei Bedarf wird über den Satz ein Profil der zulässigen Bahngeschwindigkeit und deren Änderungsmöglichkeit erstellt und beachtet.
- ; Dadurch erhält man einen glatteren Achsgeschwindigkeitsverlauf
- ; und eine geringere Verfahrszeit.
- ; MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS bezeichnet die mittlere verfügbare Anzahl Segmente im Satz.
- ; Die erforderliche Einstellung hängt wesentlich von den Anforderungen ab.

Als Richtwerte gelten:

- 3: für G643 und G644, wenn nur Geometrieachsen verfahren werden
- 5: für G643 und G644, wenn Geometrie- und Rundachsen verfahren werden
- 5: für COMPCAD
- 5: für dyn.Transformation
- 8: für COMPSURF

Ein zu kleiner Wert kann zu zusätzlichen Geschwindigkeitsbegrenzungen führen, wenn nicht genügend Sätze für die Interpolation bereitgestellt werden können.

MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS erhöht zusätzlich den Speicherbedarf des dyn. LookAhead. Größere Werte als 8 sind nur in Sonderfällen sinnvoll.

3 ... 8 :

Empfohlene Einstellung.

28533	MM_LOOKAH_FFORM_UNITS	C02	-
-	Speicher für den erweiterten LookAhead	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		100000	7/2
			M

Beschreibung: Das Maschinendatum konfiguriert den Arbeitsspeicher für den erweiterten LookAhead.

Das Datum skaliert den intern über MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28520 \$MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK, MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS, MD28535 \$MC_MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS, MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS) bestimmten Wert.

Die sinnvolle Größe hängt ab vom Teileprogramm, den Satzlängen, der Achsdynamik sowie einer aktiven kinematischen Transformation.

Das Datum sollte nur für die Kanäle gesetzt werden, in denen auch Freiformflächen bearbeitet werden.

0 : Standard-LookAhead ist aktiv.

> 0 : Erweiterter LookAhead ist aktiv, wenn über MD20443 \$MC_LOOKAH_FFORM einschaltet.

Als Einstellwert für Freiformflächen-Anwendungen gilt 18.

28535	MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS	C02	-
-	Anzahl der Speicherelemente für Vorschubprofile	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1
		10	7/2
			M

Beschreibung: Verfügbare Anzahl von Speicherelementen für Vorschubprofil pro Satz.
Für ein programmierbares Vorschubprofil (FLIN, FCUB, FPO()) ist der Standwert 1 ausreichend.
Falls Compile Zyklen Anwendungen mehr Segmente pro Satz benötigen ist dieses Maschinendatum entsprechend zu erhöhen.
Soll z.B. ein Vorschubprofil wirksam werden, bei dem sowohl am Anfang als auch am Ende des Satzes abgebremst werden soll, so werden 3 Segmente für das Vorschubprofil im Satz benötigt. d.h. dieses MD muss den Wert 3 haben.

28540	MM_ARCLENGTH_SEGMENTS	C02	B1			
-	Anzahl Speicherelementen zur Darstellung der Bogenlängenfunktion	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	100	7/2	M

Beschreibung: Verfügbare Anzahl von Speicherelementen für die Bogenlängenfunktion zur Parametrierung von Polynomen.
Ist dieses Maschinendatum gleich null, so wird eine feste Intervalleinteilung bei der Darstellung der Bogenlängenfunktion verwendet. In diesem Fall ist die berechnete Funktion nur tangentialstetig. Dies kann zu Unstetigkeiten der Achsbeschleunigungen führen.
Wird die Funktion G643 bzw. G644 zum Überschleifen und/oder COMPCAD oder COMPSURF verwendet, sollte dieses MD mindestens den Wert 10 haben. In diesem Fall ist die Funktion darüberhinaus krümmungstetig, was zu einem glatteren Verlauf sowohl der Bahngeschwindigkeit als auch der Achsgeschwindigkeiten und Beschleunigungen führt. Bei Verwendung von COMPSURF und 3-Achs-Anwendungen sind 10 ausreichend.
Bei Verwendung von COMPSURF und 5-Achs-Anwendungen können Werte bis zu 20 sinnvoll sein.
Für die Genauigkeit ist nicht nur der Wert von MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS maßgebend, sondern auch MD20262 \$MC_SPLINE_FEED_PRECISION.

28560	MM_SEARCH_RUN_RESTORE_MODE	C02	K2			
-	Restore von Daten nach einer Simulation	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x00000001	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske zur Wiederherstellung von Daten bei Abbruch einer simulierten Programmbearbeitung. Es gilt:
Bit 0: Alle Frames in der Datenhaltung werden restauriert.

28580	MM_ORIPATH_CONFIG	C02	-			
-	Einstellung für bahnrelative Orientierung ORIPATH	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	1/1	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird das Verhalten bei ORIPATH, d. h. bahnrelative Interpolation der Werkzeugorientierung konfiguriert. Außerdem wird das Überschleifen der Orientierung mit den G-Codes OSD bzw. OST ermöglicht.
Es gibt dabei folgende Möglichkeiten:
0: Das MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE hat keine Wirkung. G-Codes OSD und OST haben keine Wirkung.
1: Mit dem MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1 kann die "echte" bahnrelative Orientierungsinterpolation aktiviert werden. Der mit LEAD/TILT programmierte Bezug der Werkzeugorientierung zur Bahntangente und dem Flächennormalenvektor wird über den ganzen Satz hinweg eingehalten. Das Überschleifen der Orientierung mit den G-Codes OSD und OST ist möglich.

2.3 NC-Maschinendaten

Hinweis:

Wird ORIPATH bei MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1 bzw. OSD oder OST programmiert, ohne dass das MD28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 1 ist, wird der Alarm 10980 ausgegeben.

28590	MM_ORISON_BLOCKS	C02	-
-	Einstellung für Orientierungsglättung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1000 1/1 M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die Funktion "Orientierungsglättung mit ORISON" aktiviert und dafür Speicher reserviert. Hat dieses Datum den Wert "Null", ist keine Orientierungsglättung möglich.

Der Wert dieses Maschinendatums gibt an, über wieviele Sätze maximal die Orientierung geglättet wird. Der Wert diese MD sollte mindestens so groß sein, dass die Sätze über die gemittelt werden soll in den Puffer passen. Dies ist abhängig von der maximal eingestellten Toleranz und der mittleren Verfahrslänge der programmierten Sätze bzw. der Länge der erzeugten Teilsätze (siehe MD20476 \$MC_ORISON_STEP_LENGTH).

Bei größeren Werten dieses MD nimmt der Speicherbedarf im DRAM stark zu.

Minimal sollte mindestens der Wert 4 eingegeben werden.

Ist dieses MD < 4 und wird der G-Code ORISON programmiert, so wird der Alarm 10982 ausgegeben.

28592	MM_NUM_SINGULARITY_BLOCKS	C02	-
-	Anzahl der Sätze für die Singularitätsbehandlung. (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 1/1 M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die Funktion "Singularitätsbehandlung" aktiviert und dafür Speicher reserviert. Hat dieses Datum den Wert "Null", ist keine Singularitätsbehandlung möglich.

28600	MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS	C02	-
-	Anzahl koordinatensystem-spezifischer Arbeitsfeldbegrenzungen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10 7/2 M

Beschreibung:

Anzahl der Datensätze im Kanal, die für koordinatensystem-spezifische Arbeitsfeldbegrenzungen angelegt werden.

Damit wird der maximale Wert des 1. Index der Systemvariablen \$P_WORKAREA_CS... [WALimNo, Ax] angegeben. Auch die Anzahl der programmierbaren G-Funktionen "WALCS1, WALCS2, ... WALCS10" und der maximale Wert der Systemvariablen \$AC_WORKAREA_CS_GROUP werden festgelegt.

=0: Die Funktion "Überwachung der koordinatenspezifischen Arbeitsfeldbegrenzung" ist nicht aktivierbar.

28610	MM_PREPDYN_BLOCKS	C02	-
-	Anzahl Sätze zur Geschwindigkeitsvorbereitung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 30 1/1 M

Beschreibung:

Mit diesem MD werden die Anzahl von Sätzen festgelegt, die bei der Festlegung der Bahngeschwindigkeit (Geschwindigkeitsvorbereitung) berücksichtigt werden. Hat dieses MD den Wert Null, so werden zur Festlegung der maximalen Bahngeschwindigkeit eines Satzes nur die jeweiligen Bewegungen der Achsen in diesem Satz berücksichtigt. Wird bei der Festlegung der Bahngeschwindigkeit auch die Geometrie in benachbarten Sätzen berücksichtigt erhält man einen gleichmäßigeren Verlauf der Bahngeschwindigkeit.

28620	MM_NUM_FEATURE_BLOCKS	C02	W1
-	Anzahl Sätze für vorausschauende Merkmalerkennung. Z.B. Schlitzerkennung.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		20	7/2
			M

Beschreibung: Gibt die Minimalzahl der Sätze an, die für die Merkmalerkennung gleichzeitig betrachtet werden.

2.3.3 Achsspezifische Maschinendaten

30110	CTRLOUT_MODULE_NR	A01, A11	G2, S9
-	Sollwertzuordnung: Baugruppennummer	BYTE	POWER ON
-			
-	1	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1
		31	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist die Nummer des Moduls innerhalb eines Bussegments einzutragen, über das der Ausgang angesprochen wird.
Für eine Achse am PROFIBUS/PROFINET wird die logische E/A-Adresse aus MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[index] durch Eingabe von index+1 in MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR zugeordnet.

30120	CTRLOUT_NR	EXP, A01	G2
-	Sollwertzuordnung: Sollwertausgang auf Antriebsmodul/ Baugruppe	BYTE	POWER ON
-			
-	1	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1
		3	2/2
			M

Beschreibung: Nummer des Ausgangs auf einem Modul, über den die Sollwertausgabe angesprochen wird.
Bei modularen Antrieben ist der Wert stets 1.

30130	CTRLOUT_TYPE	A01, A11	G2, M3, S9
-	Ausgabeart des Sollwerts	BYTE	POWER ON
-			
-	1	0	0
		3	7/2
			M

Beschreibung: In das MD wird der Typ der Drehzahl Sollwertausgabe eingetragen:
0: Simulation (keine HW erforderlich)
1: Sollwertausgang aktiv (Unterscheidung über HW-Konfiguration)
2: Semi-Servo - nur bei vorhandener Onboard-Hardware
3: reserviert
4: reserviert
Hinweis: statt Wert 4 ist nun MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX zu verwenden.

30132	IS_VIRTUAL_AX	A01	M3, TE1, TE3
-	Achse ist virtuelle Achse	BOOLEAN	POWER ON
CTEQ			
-	1	FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: Virtuelle Achse. Eine Achse die auch im Nachführbetrieb interpoliert wird.
(Technologie elektronischer Transfer. Virtueller und realer Leitwert.)

2.3 NC-Maschinendaten

Dieses MD ist Nachfolge zu MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE=4. Anstelle von MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE=4 ist MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE=0 und MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX=1 zu verwenden.

Korrespondiert mit:
MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE

30134	IS_UNIPOLAR_OUTPUT			A01	G2	
-	Sollwert-Ausgang ist unipolar			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	0	0	2	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive, Spezialanwendung analoge Zusatz-Antriebe:
Unipolarer Ausgangstreiber (für unipolare analoge Antriebs-Steller):
Es werden nur positive Drehzahl-sollwerte an den Antrieb geliefert, das Vorzeichen des Drehzahl-sollwerts wird getrennt davon in einem eigenen digitalen Steuersignal ausgegeben.
Eingabewert "0":
bipolarer Ausgang mit pos./neg. Drehzahl-sollwert (das ist der Normalfall)
Eingabewert "1":
0. Digitalbit = Reglerfreigabe
1. Digitalbit = neg. Fahrriichtung
Eingabewert "2": (Verknüpfung der Freigabe- und Fahrriichtungs-Signale):
0. Digitalbit = Reglerfreigabe pos. Fahrriichtung
1. Digitalbit = Reglerfreigabe neg. Fahrriichtung

30200	NUM_ENCS			A01, A02	G2, R1, Z1	
-	Anzahl der Geber			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	2	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist die Anzahl der Geber der Achse bzw. Spindel für die Lageistwerterfassung einzutragen (die Unterscheidung direktes/indirektes Messsystem, d.h. der Anbauort dieser Geber wird dann z.B. per MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT spezifiziert).
Für Simulationsachsen/-Spindeln muss MD30200 \$MA_NUM_ENCS > 0 zum Referenzieren vorgegeben werden.

30220	ENC_MODULE_NR			A01, A02, A11	G2	
-	Istwertzuordnung: Antriebsnummer/Messkreisnummer			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	1, 1, 2, 2, 3, 3, 4, 4, 5, 5, 6, 6, 7, 7, 8, 8...	1	31	7/2	M

Beschreibung: Für eine Achse am PROFIBUS/PROFINET wird die logische E/A-Adresse aus MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[index] durch Eingabe von index+1 in MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR zugeordnet.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Encodernr.]: 0 oder 1
Korrespondiert mit:
MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR (Sollwertzuordnung)

30230	ENC_INPUT_NR			A01, A02, A11	G2, S9	
-	Istwertzuordnung: Eingang auf Antriebsmodul/Messkreiskarte			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2...	1	2	7/2	M

Beschreibung:

Bei PROFIdrive:

Nummer des Gebers innerhalb des PROFIdrive-Telegramms, über die der Geber angesprochen wird.

z. B. bei Telegramm 103: 1 (=G1_ZSW usw.) oder 2 (=G2_ZSW usw.).

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:

[Encodernr.]: 0 oder 1

Wird ein Eingang ausgewählt, an dem kein Geber angeschlossen ist, so wird der Alarm 300008 "Messkreis auf Antrieb nicht vorhanden" gemeldet.

30240	ENC_TYPE			A01, A02, A11	A3,, G2, R1	
-	Geber-Typ der Istwerterfassung (Lageistwert)			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	0, 0	0	5	7/2	M

Beschreibung:

Geber-Typ:

0: Simulation

1: Rohsignalgeber (Hochauflösung)

2: Rechteckgeber - nur bei vorhandener Onboard-Hardware

3: Geber für Semi-Servo - nur bei vorhandener Onboard-Hardware

4: Absolutgeber allg. (z.B. mit EnDat-Schnittstelle)

5: reserviert

Korrespondiert mit:

PROFIdrive-Parameter P979 (vgl. dort)

30242	ENC_IS_INDEPENDENT			A02, A11	G2, R1	
-	Geber ist unabhängig			BYTE	NEW CONF	
-						
-	2	0, 0	0	3	7/2	M

Beschreibung:

Sollen Istwertkorrekturen, die von der NC auf dem für die Lageregelung ausgewählten Geber vorgenommen werden, nicht den Istwert eines weiteren in der gleichen Achse definierten Gebers beeinflussen, so ist dieser "independent" (unabhängig) zu erklären.

Zu den Istwertkorrekturen zählt man:

- Modulobehandlung,
- Referenzpunktfahren,
- Messsystemabgleich,
- PRESET

Beispiel:

MD30200 \$MA_NUM_ENCS[AX1] = 2

MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT[0, AX1] = 0

MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT[1, AX1] = 1

Ist von der VDI-Nahtstelle der erste Geber zur Lageregelung ausgewählt, so werden o.g. Istwertkorrekturen nur auf diesem Geber durchgeführt.

Ist von der VDI-Nahtstelle der zweite Geber zur Lageregelung ausgewählt, so werden o.g. Istwertkorrekturen auf beiden Gebern durchgeführt.

Das Maschinendatum wirkt also nur auf Geber, die gerade nicht von der VDI-Nahtstelle zur Lageregelung ausgewählt sind (passive Geber)!

2.3 NC-Maschinendaten

Ab SW5 Erweiterung des Funktionsumfangs:

MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT = 2

Der passive Geber ist abhängig. Der Geberistwert wird durch den aktiven Geber verändert. In der Kombination mit MD34102 \$MA_REFP_SYNC_ENCS = 1 wird der passive Geber beim Referenzpunktfahren auf den aktiven Geber abgeglichen NICHT aber referenziert.

Im Referenziermodus MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 3 (abstandscodierte Referenzmarken) wird der passive Geber mit der nächsten Verfahrbewegung nach dem Überfahren der Nullmarkendistanz automatisch referenziert. Dieses geschieht unabhängig von der aktuellen Betriebsarteneinstellung.

MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT = 3

Im Gegensatz zu MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT = 1 werden bei Modulorundachsen auch modulo Istwertkorrekturen im passiven Geber durchgeführt.

30244	ENC_MEAS_TYPE	A01, A02, A11		-		
-	Encoder-Mess-Type	BYTE		POWER ON		
-						
-	2	1, 1	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIdrive:

Mit diesem MD kann in Verbindung mit dem MD13210 \$MN_MEAS_TYPE = 1 (dezentrales Messen) die Art der axialen Messfunktion bei Antrieben eingestellt werden.

Encoder-Mess-Type:

- 0: Encoder-Mess-Type zentrales (globales) Messen
- 1: Encoder-Mess-Type dezentrales (lokales) Messen

MEAS_TYPE	ENC_MEAS_TYPE	verwendeter Messtastereingang
0	0	zentral
0	1	zentral
1	0	zentral
1	1	dezentral

30250	ACT_POS_ABS	EXP, A02, A08		R1		
-	Interne Geberposition	DOUBLE		POWER ON		
ODLD, -, -						
-	2	0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung:

In diesem MD wird (in interner Formatdarstellung) die aktuelle Position (reiner Hardware-Zählerstand ohne Maschinenbezug!) hinterlegt.

Sie dient bei Power-On (bzw. Geber-Aktivierung) bei:

- Absolutwertgebern:
 - zur Restaurierung der aktuellen Position (in Verbindung mit der im Geber gepufferten, u. U. mehrdeutigen Position)
- Inkrementalgebern:
 - zur Istwert-Pufferung über Power-Off bei aktivierter Funktionalität MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 1 bzw. 2 (d. h. als Referenzpunkt-Ersatz).
 - zur Istwert-Pufferung über Power-Off bei aktivierter Funktionalität MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 3 (d. h. als restaurierter Positionswert).

Hinweis:

Dieses MD wird bei Verfahrbewegungen steuerungsintern geändert. Das Einspielen eines zu einem früheren Zeitpunkt gesicherten MD-Datensatzes kann deshalb die Geberjustage (Maschinenpositions-Bezug) zerstören.

Für SW-Umrüstungen wird empfohlen, im alten SW-Stand den MD-Datensatz unmittelbar vor der Umrüstung abzuziehen und dann, ohne zwischenzeitliche Achsbewegungen, in den neuen SW-Stand wieder einzuspielen. Bei SW 3.6 sollte dabei Schutzstufe 1 gesetzt sein, ab SW 4 genügt Schutzstufe 2. Die Geberjustage ist nach der SW-Umrüstung explizit zu verifizieren (kontrollieren/justieren)!

30260	ABS_INC_RATIO			EXP, A01, A02	-	
-	Absolutgeber: Verhältnis Absolutauflösung zu Inkrementalauflösung			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	4, 4	0	-	7/2	M

Beschreibung: Verhältnis der Absolutspur-Auflösung zur Inkrementalspur-Auflösung.
 Dieses MD hat nur Bedeutung bei Absolutgeber:
 - PROFIBUS-Antriebe:
 Verhältnis der Absolut-Information XIST2 zur Inkremental-Information XIST1.
 Bei plausiblen Antriebs-Parametern (z.B. im PROFIdrive-Parameter P979) wird der Wert dieses MD automatisch aus Antriebs-Parametern berechnet und aktualisiert (falls das Parameter-Lesen nicht durch MD13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, Bit2 außer Kraft gesetzt ist).
 Nicht plausible Antriebs-Parameter (z.B. Absolutspur höher vervielfacht als Inkrementalspur) werden verworfen und durch den eingetragenen Wert im vorliegenden MD ersetzt.
 Nicht plausible Eingabewerte im vorliegenden MD (z.B. Wert=0) werden auf Standardwert zurückgesetzt. Zusätzlich wird Alarm 26025 oder 26002 zur Information des Anwenders ausgelöst.
 Bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 ist dieses Maschinendatum ohne Funktion und wird durch MD31730 \$MA_ABS_INC_RATIO_EDS ersetzt.
 Korrespondiert mit:
 MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE
 MD31730 \$MA_ABS_INC_RATIO_EDS

30270	ENC_ABS_BUFFERING			EXP, A01, A02	R1	
-	Absolutgeber: Verfahrbereichserweiterung			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	0, 0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Dieses MD legt fest, wie die Position eines Absolutgebers gepuffert wird und ob eine softwareseitige Verfahrbereichserweiterung aktiv ist (über die Grenzen des hardwareseitig darstellbaren Absolutgeber-Bereichs hinaus).
 "0" = Standard = Verfahrbereichserweiterung (vgl. ACT_POS_ABS) ist aktiv.
 "1" = softwareseitige Verfahrbereichserweiterung ist inaktiv.
 Bei Verwendung eines absoluten Linearmaßstabs gibt es aus mechanischen Gründen keinen Verfahrbereichsüberlauf. Dieses MD hat deshalb nur Bedeutung bei rotatorischen Absolutgebern:
 Bei rotatorischen Absolutgebern ist in MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO der geberseitig eindeutig darstellbare Verfahrbereich hinterlegt. Auf die Verfahrbereichs-Erweiterung kann ohne Gefahr verzichtet werden (ein evtl. im Verfahrbereich liegender Hardwarezähler-Überlauf wird per Kürzest-Weg-Entscheidung in der Software verdeckt):
 a. bei Linearachsen oder endlich drehenden Rundachsen, wenn der tatsächliche lastseitige Verfahrbereich kleiner ist als der MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO entsprechende lastseitige Verfahrbereich.
 b. Bei endlosdrehenden Rundachsen (ROT_IS_MODULO = TRUE), wenn der Absolutgeber lastseitig angebracht ist (kein Getriebe zu berücksichtigen) oder wenn "ohne Rest" berechnet werden kann:
 Anzahl lastseitiger Umdrehungen = ENC_ABS_TURNS_MODULO * Getriebeübersetzung

2.3 NC-Maschinendaten

(Bsp.: ENC_ABS_TURNS_MODULO = 4096 Geber-Umdrehungen, Getriebe 25:32, d.h. Anzahl lastseitiger Umdrehungen = 4096*(25/32)=3200).

Achtung:

Bei Verletzung der unter a. bzw. b. genannten Bedingungen besteht die Gefahr, dass ohne Vorwarnung die Absolutgeber-Position beim nächsten Power-On bzw. Geber-Aktivierung nach Parken falsch sein kann, wenn die Verfahrbereichserweiterung nicht arbeitet. Deshalb bleibt standardmäßig die Verfahrbereichserweiterung aktiv.

Bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 ist keine Verfahrbereichserweiterung möglich. Alarm 26017 mit Hinweis auf dieses Maschinendatum fordert deshalb bei rotatorischem Absolutgeber dazu auf, die Verfahrbereichserweiterung hier abzuschalten.

Falls die Verfahrbereichserweiterung zwingend benötigt wird (weil die unter b. genannten Randbedingungen für eine Deaktivierung nicht erfüllt sind), darf MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE nicht aktiviert werden.

Korrespondiert mit:

- MD30240 \$MA_ENC_TYPE
- MD30300 \$MA_IS_ROT_AX
- MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO
- MD30250 \$MA_ACT_POS_ABS
- MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO
- MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR
- MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

30300	IS_ROT_AX	A01, A06, A11	G1, K3, R2, T1, G2, K2, R1, S1, V1			
-	Rundachse / Spindel	BOOLEAN	POWER ON			
SCAL, CTEQ						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	FALSE	TRUE	7/2	M

Beschreibung:

- 1: Achse: Die Achse wird als "Rundachse" definiert.
 - Die speziellen Funktionen der Rundachse sind wirksam bzw. können in Abhängigkeit vom benötigten Maschinentyp mit Hilfe von weiteren Maschinendaten (siehe unten) aktiviert werden.
 - Die Maßeinheit ist Grad.
 - Die Einheiten der achsspezifischen Maschinen- und Settingdaten werden bei Standardeinstellung von der Steuerung wie folgt interpretiert:
 - Positionen in Grad
 - Geschwindigkeiten in Umdr./Minute
 - Beschleunigungen in Umdr./s²
 - Ruckbegrenzung in Umdr./s³
- Spindel:
 - Bei einer Spindel ist das Maschinendatum grundsätzlich auf "1" zu setzen, ansonsten wird der Alarm 4210 "Rundachsdeklaration fehlt" gemeldet.
 - 0: Die Achse wird als "Linearachse" definiert.
- Sonderfälle:
 - bei Achse: Alarm 4200, falls die Achse bereits als Geometrieachse definiert ist.
 - bei Spindel: Alarm 4210
- Korrespondiert mit:
 - Die nachfolgenden Maschinendaten sind erst nach Aktivierung des MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "1" wirksam:
 - MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO "Modulowandlung für Rundachse"
 - MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO "Positionsanzeige ist Modulo"
 - MD10210 \$MN_INT_INCR_PER_DEG "Rechenfeinheit für Winkelpositionen"

30310	ROT_IS_MODULO	A01, A06, A11	TE3, K3, R2, T1, A3, R1, R2, S1
-	Modulowandlung für Rundachse / Spindel	BOOLEAN	POWER ON
CTEQ			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	FALSE TRUE 7/2 M

Beschreibung:

1: Bei den Sollpositionen für die Rundachse erfolgt eine Modulowandlung. Die Softwareendschalter und die Arbeitsfeldbegrenzungen sind unwirksam; der Verfahrbereich ist somit endlos in beide Richtungen. Das MD30300 \$MA_IS_ROT_AX muss "1" gesetzt sein.

0: keine Modulowandlung

Nicht relevant bei:
MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "0" (Linearachsen)

Korrespondiert mit:
MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO "Positionsanzeige ist Modulo 360°"
MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = 1 "Rundachse"
MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS "Softwareendschalter minus"
MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS "Softwareendschalter plus"
SD43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS "Arbeitsfeldbegrenzung minus"
SD43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS "Arbeitsfeldbegrenzung plus"

30320	DISPLAY_IS_MODULO	A01, A06, A11	R2, T1, K2
-	Modulo 360 Grad Anzeige bei Rundachse oder Spindel	BOOLEAN	POWER ON
CTEQ			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	FALSE TRUE 7/2 M

Beschreibung:

1: Positionsanzeige "Modulo 360 Grad" ist aktiv:
Die Positionsanzeige von Rundachse bzw. Spindel (bei Basis- oder Maschinenkoordinatensystem) wird auf "Modulo 360 Grad" festgelegt. Damit wird die Positionsanzeige bei positiver Drehrichtung steuerungsintern periodisch nach 359,999 Grad auf 0,000 Grad zurückgesetzt. Der Anzeigebereich ist stets positiv und immer zwischen 0 Grad und 359,999 Grad.

0: Absolutpositionsanzeige ist aktiv:
Im Gegensatz zur Positionsanzeige Modulo 360 Grad wird bei der Absolutpositionsanzeige z.B. bei positiver Drehrichtung nach 1 Umdrehung +360 Grad, nach 2 Umdrehungen +720 Grad usw. angezeigt. Hier ist der Anzeigebereich entsprechend den Linearachsen begrenzt.

Nicht relevant bei:
Linearachsen MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = "0"

Korrespondiert mit:
MD30300 \$MA_IS_ROT_AX = 1 "Achse ist Rundachse"

30330	MODULO_RANGE	EXP, A01	R2, T1, R1
Grad	Größe des Modulobereichs.	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	360.0 1.0 360000000.0	7/2 M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Legt die Größe des Modulobereiches fest. Innerhalb dieses Bereiches werden Positionsvorgaben akzeptiert und angezeigt. Sinnvolle Modulobereichswerte betragen $n * 360$ Grad, mit ganzzahligem n . Andere Einstellungen sind prinzipiell genauso möglich. Es sollte dabei auf einen sinnvollen Bezug zwischen den Positionen in der NC und der Mechanik geachtet werden (Mehrdeutigkeit). Geschwindigkeitsangaben werden durch Einstellungen in diesem MD nicht beeinflusst.

30340	MODULO_RANGE_START			EXP, A01	R1, R2
Grad	Startposition des Modulobereichs			DOUBLE	RESET
CTEQ					
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2 M

Beschreibung: Legt die Startposition des Modulobereiches fest.
 Beispiel:
 Start = 0 Grad -> Modulobereich 0 <->360 Grad
 Start = 180 Grad -> Modulobereich 180 <->540 Grad
 Start = -180 Grad -> Modulobereich -180 <->180 Grad

30350	SIMU_AX_VDI_OUTPUT			A01, A06	A2, G2, Z1
-	Ausgabe der Achssignale bei Simulationsachsen			BOOLEAN	POWER ON
CTEQ					
-	-	FALSE	FALSE	TRUE	7/2 M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird festgelegt, ob während der Simulation einer Achse, achsspezifische Nahtstellensignale an die PLC ausgegeben werden.
 1: Die achsspezifischen NC/PLC-Nahtstellensignale einer simulierten Achse werden an die PLC ausgegeben.
 Damit kann das Anwender-PLC-Programm getestet werden, ohne dass die Antriebe vorhanden sein müssen.
 0: Die achsspezifischen NC/PLC-Nahtstellensignale einer simulierten Achse werden nicht an die PLC ausgegeben.
 Alle achsspezifischen NC/PLC-Nahtstellensignale werden auf "0" gesetzt.
 Nicht relevant bei:
 MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE (Ausgabeart des Sollwertes) = 1

30450	IS_CONCURRENT_POS_AX			EXP, A01	G1
-	Voreinstellung bei Reset: neutrale-/ Kanalachse			BOOLEAN	RESET
CTEQ					
-	-	FALSE	FALSE	TRUE	7/2 M

Beschreibung: AB SW4.3:
 Wenn FALSE: Bei RESET wird eine neutrale Achse wieder dem NC-Programm zugeordnet.
 Wenn TRUE: Bei RESET bleibt eine neutrale Achse im Zustand neutrale Achse, und eine dem NC-Programm zugeordnete Achse wird neutrale Achse

30455	MISC_FUNCTION_MASK			A06, A10	R2, S3, R1
-	Achsfunktionen			UDWORD	RESET
CTEQ					
-	-	0x00	0	0x7FFF	7/2 M

Beschreibung: Bit 0 = 0:
 Modulorundachse/Spindel: Programmierte Positionen müssen im Modulobereich liegen. Andernfalls wird ein Alarm ausgegeben.
 Bit 0 = 1:

Bei der Programmierung von Positionen außerhalb des Modulobereichs wird kein Alarm gemeldet. Die Position wird intern modulogewandelt.

Bsp.: B-5 ist gleichbedeutend mit B355, POS[A]=730 ist identisch zu POS[A]=10 und SPOS=-360 verhält sich wie SPOS=0 (Modulobereich 360 Grad)

Bit 1 = 0:
Bestimmung der Referenzpunktposition rotatorischer, abstandscodierter Geber analog (1:1) zur mechanischen Absolutposition.

Bit 1 = 1:
Bestimmung der Referenzpunktposition rotatorischer, abstandscodierter Geber innerhalb des projektierten Modulobereichs.

Bei Rundachsen mit MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO=0, die rotatorische, abstandscodierte Geber MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE=3 verwenden, wird die Referenzpunktposition abhängig von MD30330 \$MA_MODULO_RANGE u. MD30340 \$MA_MODULO_RANGE_START ermittelt. Diese wird automatisch den Verfahrensgrenzen des Modulobereichs angepasst. Bei Rundachsen mit MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO=1 hat dieses Bit keine Bedeutung, da die Referenzpunktposition immer innerhalb des Modulobereichs ermittelt wird.

Bit 2 = 0:
Modulorundachse positioniert bei G90 standardmäßig mit AC.

Bit 2 = 1:
Modulorundachse positioniert bei G90 standardmäßig mit DC (kürzester Weg).

Bit 3 = 0:
Bei Spindel-/Achssperre liefern \$VA_IM, \$VA_IM1, \$VA_IM2 den Sollwert.

Bit 3 = 1:
Bei Spindel-/Achssperre liefern \$VA_IM, \$VA_IM1, \$VA_IM2 den Istwert.

Bit 4 = 0:
Synchronspindelkopplung, Folgespindel: Wegnahme der Vorschubfreigabe bremst den Kopplungsverband ab.

Bit 4 = 1:
Folgespindel: Vorschubfreigabe bezieht sich nur auf den Interpolationsanteil der überlagerten Bewegung (SPOS,...) und hat keinen Einfluss auf die Kopplung.

Bit 5 = 0:
Synchronspindelkopplung, Folgespindel: Lageregelung, Vorsteuerung und Parametersatz werden abhängig von der Leitspindel eingestellt.

Bit 5 = 1:
Synchronspindelkopplung: Die Parameter der Folgespindel werden wie im ungekoppelten Fall eingestellt.

Bit 6 = 0:
Die Programmierung von FA, OVRA, ACC und VELOLIM wirkt getrennt für Spindel- und Achsbetrieb. Die Zuordnung erfolgt durch den programmierten Achs- oder Spindelbezeichner.

Bit 6 = 1:
Die Programmierung von FA, OVRA, ACC und VELOLIM wirkt gemeinsam für Spindel- und Achsbetrieb unabhängig vom programmierten Bezeichner.

Bit 7 = 0:
Synchronspindel, Synchronlaufabweichung nachführen: Der Korrekturwert \$AA_COUP_CORR[Sn] wird ständig berechnet, solange das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX31.6 (Synchronlauf nachführen) gesetzt ist und sollwertseitiger Synchronlauf vorhanden ist.

Bit 7 = 1:
Synchronspindel, Synchronlaufabweichung nachführen: Der Korrekturwert \$AA_COUP_CORR[Sn] wird nur zum Zeitpunkt des Setzens des NC/PLC-Nahtstellensignals DB31, ... DBX31.6 (Synchronlauf nachführen) von 0 auf 1 berechnet.

Bit 8 = 0:

2.3 NC-Maschinendaten

Neue Justage von Absolutgebern nur im freigegebenen Zustand MD34210
 \$MA_ENC_REFP_STATE = 1 zulässig.

Bit 8 = 1:
 Neue Justage von Absolutgebern auch im justierten Zustand MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 2 zulässig.

Bit 9 = 0:
 gekoppelte Achsen (z.B. Gantry) löschen im Fehlerfall ihre Impulsfreigabe gemeinsam.

Bit 9 = 1:
 gekoppelte Achsen (z.B. Gantry) löschen nur bei eigenen Fehlern ihre Impulsfreigabe.

Bit 10 = 0:
 Die maximale Dynamik einer TRAIL bzw. TANGON Achse begrenzt die maximale Bahndynamik.

Bit 10 = 1:
 Die maximale Dynamik einer TRAIL bzw. TANGON Achse hat keine Rückwirkungen auf die Bahndynamik. Dies kann zu einem größeren Nachlauf der abhängigen Achse führen.

Bit 11 = 0:
 Deaktivierung der CP-SW-Limit-Überwachung

Bit 11 = 1:
 Aktivierung der CP-SW-Limit-Überwachung bei folgenden Folgeachsen/-spindeln:
 - Kopplung vom Typ CP mit CPSETTYPE[FAx] = "CP"
 - Kopplung vom Typ CP, TRAIL, EG, LEAD oder COUP mit maximal einer aktiven Leitachse/-spindel

Bit 12 = 0:
 Beim Rücksetzen der Reglerfreigabe der stehenden Achse/-spindel wird (bzgl. dieser Leitachse/-spindel) unbedingt auf Istwertkopplung umgeschaltet, wie beim Schnellstopp nach Rücksetzen der Reglerfreigabe während der Bewegung (Alarm 21612). Das gilt für generische Kopplungen (mit Ablösezyklen bzw. bei CP-Programmierung).

Bit 12 = 1:
 Beim Rücksetzen der Reglerfreigabe der stehenden Achse/-spindel wird (bzgl. dieser Leitachse/-spindel) die Umschaltung auf Istwertkopplung unterdrückt. Das gilt für generische Kopplungen (mit Ablösezyklen bzw. bei CP-Programmierung).

Bit 13 = 0:
 Eine achsiale DRIVE Einstellung mit dem MD35240 \$MA_ACCEL_TYPE_DRIVE[] bzw. durch die Programmierung von DRIVEA() einer Achse wird bei der Bahndynamik ignoriert, falls die betreffende Achse mit der Bahn interpoliert wird.

Bit 13 = 1:
 Eine durch das MD35240 \$MA_ACCEL_TYPE_DRIVE[] bzw. durch die Programmierung von DRIVEA() aktivierte Beschleunigungskennlinie einer Achse wird bei der Festlegung der Bahndynamik berücksichtigt, falls die betreffende Achse mit der Bahn interpoliert wird.

Bit 14 = 0:
 Beim kartesischen PTP-Fahren wird bei Softwareendschalterüberschreitung einer Rundachse die Strategie "kürzester Weg" beibehalten.

Bit 14 = 1:
 Es wird die Strategie "langer Weg" zur Vermeidung der Softwareendschalterüberschreitung verwendet, wenn beim kartesischen PTP-Fahren eine Rundachse mit der Strategie "kürzester Weg" über den Softwareendschalter fahren würde.

30460	BASE_FUNCTION_MASK			A01	K5, P2, P1	
-	Achsfunktionen			UDWORD	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x3FF	7/2	M

Beschreibung: Mit dem MD können achsspezifische Funktionen eingestellt werden.
Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:

Bit 0 = 0:
"Achse Steuern" ist nicht erlaubt.

Bit 0 = 1:
"Achse Steuern" ist erlaubt (Achse fährt im Drehzahl-Modus, wenn das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX24.1 (Achse Steuern) gesetzt ist).

Bit 1:
Reserviert für "Achse Steuern".

Bit 2 = 0:
Achsspezifische Durchmesserprogrammierung ist nicht zugelassen.

Bit 2 = 1:
Achsspezifische Durchmesserprogrammierung ist zugelassen.

Bit 3:
Reserviert für "Achse Steuern".

Bit 4 = 0:
Die Achse kann bzgl. Kontrolle von NC und PLC genutzt werden.

Bit 4 = 1:
Die Achse ist ausschließlich eine von der PLC kontrollierte Achse.

Bit 5 = 0:
Die Achse kann von NC und PLC genutzt werden.

Bit 5 = 1:
Die Achse ist eine festzugeordnete PLC Achse. Die Achse kann jedoch gejoggt und referenziert werden.
Ein Achstausch zwischen Kanälen ist nicht möglich. Die Achse kann nicht dem NC-Programm zugeordnet werden.

Bit 6 = 0:
Das kanalspezifische Nahtstellensignal DB21-30 DBX6.0 (Vorschubsperr) wirkt auf die Achse, auch wenn diese eine PLC-kontrollierte Achse ist.

Bit 6 = 1:
Das kanalspezifische Nahtstellensignal DB21-30 DBX6.0 (Vorschubsperr) wirkt nicht auf die Achse, wenn diese eine PLC-kontrollierte Achse ist.

Bit 7 = 0:
Das kanalspezifische Nahtstellensignal DB21-30 DBX36.3 (alle Achsen stehen) wird abhängig von der Achse gesetzt, auch wenn diese PLC-kontrolliert ist.

Bit 7 = 1:
Das kanalspezifische Nahtstellensignal DB21-30 DBX36.3 (alle Achsen stehen) wird unabhängig von der Achse gesetzt, wenn diese PLC-kontrolliert ist.

Bit 8 = 0:
Die Achse ist eine 'interpolierende (vollwertige) Achse' (Bahn-/GEO-/Bahnzusatzachse/GEOAX()/Spindel beim Gewindeschneiden/-bohren)

Bit 8 = 1:
Die Achse ist eine Positionierachse/Hilfsspindel

Bit 9 = 0:
Die Funktion PRESETON ist freigegeben. PRESETONS ist gesperrt.

Bit 9 = 1:
Die Funktion PRESETON ist gesperrt. PRESETONS ist freigegeben.

2.3 NC-Maschinendaten

30465	AXIS_LANG_SUB_MASK	N01	K1			
-	Substituierung von NC-Sprachbefehlen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	0x0	0xF	7/2	M

Beschreibung: Mit MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK wird für die Leitspindel(n) einer Kopplung (Synchronspindelkopplung, ELG, Mitschleppen, Leitwertkopplung, Master/Slave) festgelegt, welche Sprachkonstrukte/Funktionen durch das mit MD15700 \$MN_LANG_SUB_NAME / MD15702 \$MN_LANG_SUB_PATH eingestellte Anwenderprogramm (Default: /_N_CMA_DIR/_N_LANG_SUB_SPF) substituiert werden sollen.

Die Substituierung wird nur ausgeführt, wenn für die jeweilige Spindel eine Kopplung aktiv ist und im Falle Getriebestufenwechsel auch tatsächlich ein Getriebestufenwechsel ansteht.

Bit 0 und Bit 1 sind relevant für die Achskopplungsarten Synchronspindelkopplung, ELG, Mitschleppen und Leitwertkopplung.

Bit 2 und Bit 3 sind relevant für die Master-Slave-Kopplung

Bit 0 = 1:
Achskopplung: Getriebestufenwechsel automatisch (M40) und direkt (M41-M45)

Bit 1 = 1:
Achskopplung: Spindelpositionieren mit SPOS/SPOSA/M19

Bit 2 = 1:
Master-Slave-Kopplung: Getriebestufenwechsel automatisch (M40) und direkt (M41-M45)

Bit 3 = 1:
Master-Slave-Kopplung: Spindelpositionieren mit SPOS/SPOSA/M19

30500	INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB	A01, A10	T1, H1			
-	Achse ist Teilungsachse	BYTE	RESET			
-						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: Durch Zuordnung der Teilungspositionstabelle 1 oder 2 wird die Achse als Teilungsachse deklariert.

0: Die Achse ist nicht als Teilungsachse deklariert.

1: Die Achse ist Teilungsachse. Die zugehörigen Teilungspositionen sind in der Tabelle 1 (MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1) hinterlegt.

2: Die Achse ist Teilungsachse. Die zugehörigen Teilungspositionen sind in der Tabelle 2 (MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) hinterlegt.

3: Äquidistante Teilung, ab SW-Stand 4.3 (840D), SW 2.3 (810D)

>3: Alarm 17090 "Wert größer als Obergrenze"

Sonderfälle:
Einer Teilungspositionstabelle können auch mehrere Achsen zugeordnet werden. Voraussetzung dafür ist, dass diese Teilungsachsen vom gleichen Typ (Linearachse, Rundachse, Modulo 360°-Funktion) sind. Ansonsten wird der Alarm 4000 beim Hochlauf gemeldet.

Alarm 17500 "Achse ist keine Teilungsachse"

Alarm 17090 "Wert größer als Obergrenze"

Korrespondiert mit:
MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 (Teilungspositionstabelle 1)
MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
(Anzahl der in Tabelle 1 verwendeten Teilungspositionen)
MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 (Teilungspositionstabelle 2)
MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
(Anzahl der in Tabelle 2 verwendeten Teilungspositionen)

Bei äquidistanten Teilungen mit Wert 3:
 MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR Zähler
 MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR Nenner
 MD30503 \$MA_INDEX_AX_OFFSET Erste Teilungsposition
 MD30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE Hirth-Verzahnung

30501	INDEX_AX_NUMERATOR			A01, A10	T1	
mm, Grad	Teilungsachse äquidistante Positionen Zähler			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Definiert den Wert des Zählers zur Berechnung der Abstände zwischen zwei Teilungspositionen bei äquidistanten Positionen. Für Modulo-Achsen wird dieser Wert ignoriert und dafür MD30330 \$MA_MODULO_RANGE verwendet.
 MD ist irrelevant bei nicht äquidistanten Teilungen gemäß Tabellen.
 Korrespondiert mit:
 MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR,
 MD30503 \$MA_INDEX_AX_OFFSET;
 MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB

30502	INDEX_AX_DENOMINATOR			A01, A10	T1	
-	Teilungsachse äquidistante Positionen Nenner			DWORD	RESET	
-						
-	-	1	1	-	7/2	M

Beschreibung: Definiert den Wert des Nenners zur Berechnung der Abstände zwischen zwei Teilungspositionen bei äquidistanten Positionen. Für Modulo-Achsen gibt er damit die Anzahl der Teilungspositionen an.
 MD irrelevant bei nicht äquidistanten Teilungen gemäß Tabellen.
 Korrespondiert mit:
 MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR,
 MD30503 \$MA_INDEX_AX_OFFSET,
 MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB

30503	INDEX_AX_OFFSET			A01, A10	T1, R2	
mm, Grad	Teilungsachse mit äquidist. Positionen erste Teilungsposition			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Definiert für eine Teilungsachse mit äquidistanten Positionen die Position der ersten Teilungsposition ab Null.
 MD irrelevant bei nicht äquidistanten Teilungen gemäß Tabellen.
 Korrespondiert mit:
 MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR
 MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR
 MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB

30505	HIRTH_IS_ACTIVE			A01, A10	T1	
-	Achse ist Teilungsachse mit Hirth-Verzahnung			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	FALSE	TRUE	7/2	M

Beschreibung: Hirth-Verzahnung ist aktiv, wenn Wert 1 gesetzt.
 MD irrelevant wenn Achse nicht Teilungsachse ist.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB, MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR, MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30503 \$MA_INDEX_AX_OFFSET

30550	AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN	A01, A06, A10	K5, TE3, B3, S3, K1, R1
-	Löschstellung des Kanals für Achswechsel	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10 7/2 M

Beschreibung: Es wird definiert, welchem Kanal die Achse nach Power On zugeordnet wird.
 Korrespondiert mit:
 MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED

30552	AUTO_GET_TYPE	EXP, A06, A10	K5, M3, TE6, P2, P5, 2.4
-	Automatisches GET bei Achse holen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 2 7/2 M

Beschreibung: 0 = kein automatisch erzeugtes GET-->Alarm bei Fehlprogrammierung.
 1 = bei automatisch erzeugtem GET wird ein GET abgegeben.
 2 = bei automatisch erzeugtem GET wird ein GETD abgegeben.

30554	AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU	A01, A06, A10	B3
-	Löschstellung, welche NCU für die Achse die Sollwerte erzeugt	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0 0	16 7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wird nur ausgewertet, wenn die NCU mit anderen NCUs über die NCU-Link Kommunikation verbunden ist.
 Zuordnung Master-NCU:
 Wird eine Maschinenachse über MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB in mehreren NCUs eines NCU-Clusters aktiviert, so muss ihr eine MASTER-NCU zugeordnet werden. Diese NCU übernimmt nach dem Hochlauf die Sollwerterzeugung für die Achse. Für Achsen, die nur in einer NCU aktiviert wurden, ist die Nummer dieser NCU oder 0 einzutragen. Andere Eintragungen lösen einen Hochlauf-Alarm aus.

30560	IS_LOCAL_LINK_AXIS	EXP, A01	B3
-	Achse ist eine lokale Link-Achse	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE 0	- 7/2 M

Beschreibung: Eine Achse, für die dieses MD auf 1 gesetzt ist, wird beim Hochlauf nicht von der lokalen NCU angesprochen. Der zugehörige Antrieb wird in Betrieb genommen.
 Die Achse wird durch eine andere NCU verfahren. Die Auswertung erfolgt nur, wenn Link-Kommunikation existiert.
 Nicht relevant bei:
 Systemen ohne Link-Module
 Korrespondiert mit:
 MD18780 \$MN_MM_NCU_LINK_MASK

30600	FIX_POINT_POS	A03, A10	K1, W3
mm, Grad	Festwertpositionen der Achse bei G75	DOUBLE	POWER ON
-			
-	4	0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 I

Beschreibung: In diesen Maschinendaten werden für jede Achse die Festpunktpositionen (max. 4) angegeben, die durch Programmierung von G75 bzw. per JOG angefahren werden können.
Literatur:
/PA/, "Programmieranleitung Grundlagen"

30610	NUM_FIX_POINT_POS			A03, A10	K1	
-	Anzahl der Festwertpositionen einer Achse			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	4	7/2	M

Beschreibung: Anzahl eingerichteter Festpunktpositionen. d.h. Anzahl der gültigen Einträge im MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS.
Bei G75 werden aus Gründen der Kompatibilität auch bei einem Eintrag von '0' in diesem Maschinendatum 2 Festpunktpositionen in MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS angenommen.

30800	WORKAREA_CHECK_TYPE			-	A3	
-	Art der Prüfung der Arbeitsfeldgrenzen.			BOOLEAN	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann man unterscheiden, ob nur die Arbeitsfeldgrenzen fahrender Achsen geprüft werden (0),
oder
ob in einem Verfahrssatz auch die Achsen geprüft werden, die stillstehen (1).
Der Wert 0 entspricht dem Verhalten bis SW5.

31000	ENC_IS_LINEAR			A02, A11	G2	
-	Linearmaßstab			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	2	FALSE, FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: MD = 1: Geber für Lageistwerterfassung ist linear (Linearmaßstab).
MD = 0: Geber für Lageistwerterfassung ist rotatorisch.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Encodernr.]: 0 oder 1

31010	ENC_GRID_POINT_DIST			A02, A11	G2	
mm	Teilungsperiode bei Linearmaßstäben			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	0.01, 0.01	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nur bei linearem Messsystem:
In das MD ist der Abstand der Striche bei Lineargebern einzutragen.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Encodernr.]: 0 oder 1

31020	ENC_RESOL			A02, A11	G2, R1	
-	Geberstriche pro Umdrehung			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	1	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei rotatorischem Messsystem:

2.3 NC-Maschinendaten

In das MD sind die Geberstriche pro Geberumdrehung einzutragen.

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:

[Encodernr.]: 0 oder 1

Bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 ist dieses Maschinendatum ohne Funktion und wird durch MD31710 \$MA_ENC_RESOL_EDS ersetzt.

Korrespondiert mit:

MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

MD31710 \$MA_ENC_RESOL_EDS

31025	ENC_PULSE_MULT			EXP, A01, A02	-	
-	Geber-Vervielfachung (Hochauflösung)			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei PROFIdrive:

Dieses MD beschreibt die Messsystem-Vervielfachung am PROFIBUS/PROFINET.

Der Standardwert 2048 bedeutet: Eine Änderung um einen einzigen Geberstrich wird im Bit11 des PROFIdrive-Istwerts XIST1 sichtbar, der Geberistwert ist also um $2^{\text{hoch}11}=2048$ vervielfacht.

Bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 ist dieses Maschinendatum ohne Funktion und wird durch MD31720 \$MA_ENC_PULSE_MULT_EDS ersetzt.

Korrespondiert mit:

MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

MD31720 \$MA_ENC_PULSE_MULT_EDS

31030	LEADSCREW_PITCH			A02, A11	G2, A3	
mm	Steigung der Kugelrollspindel			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	10.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

In das MD ist die Steigung der Kugelrollspindel einzutragen (vgl. Datenblatt: mm/Umdrehung oder inch/Umdrehung).

Besondere Bedeutung bei hydraulischen Linearantrieben:

Wird ein hydraulischer Linearantrieb (HLA) als Rundachse projektiert, muss in diesem Maschinendatum angegeben werden, wieviel mm-Vorschub des Antriebs einer programmierten Umdrehung (360 Grad) entsprechen.

31040	ENC_IS_DIRECT			A02, A11	G2, S1	
-	Direktes Messsystem (keine Übersetzung zur Lastposition)			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	2	FALSE, FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung:

MD = 1:

Geber für Lageistwerterfassung ist direkt (ohne Zwischen-Getriebe) an der Maschine angebracht.

MD = 0:

Geber für Lageistwerterfassung ist am Motor angebracht (MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA und MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM gehen in Geberbewertung ein).

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:

[Encodernr.]: 0 oder 1

Sonderfälle:

Eine Falschangabe kann zu fehlerhafter Geberauflösung führen, da z.B. die falschen Getriebeübersetzungen verrechnet werden.

31044	ENC_IS_DIRECT2			A02	G2, S1	
-	Geber am Vorsatzgetriebe			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	2	FALSE, FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Bei Einsatz eines Last-Vorsatzgetriebes (z.B. für angetriebene Werkzeuge, vgl. MD31066 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA und MD31064 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM) kann hiermit der Geber-Anbauort "am Abtrieb" dieses Last-Vorsatzgetriebes definiert werden:
 Ein Geber-Anbau "am Abtrieb des Last-Vorsatzgetriebes" wird durch MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT=1 und gleichzeitig MD31044 \$MA_ENC_IS_DIRECT2=1 projektiert.
 Ein Geber-Anbau "am Eingang des Last-Vorsatzgetriebes" wird durch MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT=1 mit MD31044 \$MA_ENC_IS_DIRECT2=0 projektiert.
 Ein Parametrieralarm wird abgesetzt, wenn MD31044 \$MA_ENC_IS_DIRECT2=1 gesetzt wird, ohne MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT=1 (diese Kombination ist nicht definiert).

31046	ENC_PASSIVE_PARKING			A02	-	
-	Parken passives Messsystem			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann das Verhalten für das passive Messsystem projektiert werden:
 MD = 0:
 Das passive Messsystem wird ständig überwacht und aktualisiert.
 MD = 1:
 Das passive Messsystem wird automatisch geparkt. Es wird nicht mehr überwacht und aktualisiert, die Geberleitung kann ohne Alarm aufgetrennt werden.
 Hinweise:
 - Eine Messsystemumschaltung auf ein geparktes Messsystem dauert länger als auf ein passives Messsystem.
 - Aufgrund der Zeitdauer wird die Umschaltung im Achsstillstand empfohlen.
 - Nur bei Inkrementalgebern werden in Abhängigkeit von MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE Position und Zustand "Messsystem ist referenziert" vom zuvor aktiven Messsystem übernommen. Erneutes Referenzieren ist in diesem Fall nicht zwingend erforderlich.
 Das Maschinendatum ist wirkungslos, wenn:
 - MD30200 \$MA_NUM_ENC5 ist kleiner als 2
 - MD30240 \$MA_ENC_TYPE=0
 - Das Messsystem wird antriebsseitig z.B. als Motormesssystem zur Drehzahlregelung verwendet. Empfehlung: Den Defaultwert des Maschinendatums bei einem Motormesssystem nicht verändern.
 - MD32950 \$MA_POSCTRL_DAMPING>0
 - MD32960 \$MA_POSCTRL_DUAL_FEEDBACK_TIME>0

31050	DRIVE_AX_RATIO_DENOM			A02, A11	A2, A3, G2, S1, V1	
-	Nenner Lastgetriebe			DWORD	POWER ON	
-						
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1, 1...	2147000000, 2147000000, 2147000000, 2147000000, 2147000000,, 214...	7/2	M

31080	DRIVE_ENC_RATIO_NUMERA		A02, A11	A3, G2, S1		
-	Zähler Messgetriebe		DWORD	POWER ON		
-						
-	2	1, 1	1	2147000000	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist der Zähler des Messgetriebes einzutragen.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Encodernr.]: 0 oder 1

31090	JOG_INCR_WEIGHT		A01, A12	H1, G2		
mm, Grad	Bewertung eines Inkrements bei INC/Handrad		DOUBLE	RESET		
CTEQ						
-	2	0.001, 0.00254	-.MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Eingabewert wird der Weg eines Inkrements festgelegt, der beim Verfahren einer Achse über JOG-Tasten bei Schrittmaß bzw. über Handrad gültig ist.
Die Wegstrecke, die die Achse beim Abfahren des Schrittmaßes je Verfahrstastenbetätigung bzw. je Handrad-Rasterstellung verfährt, wird von folgenden Parametern festgelegt:

- MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT
(Bewertung eines Inkrements einer Maschinenachse bei INC/Handrad)
- angewählte Inkrementgröße (INC1, ..., INCvar)

Die möglichen Inkrementstufen sind global für alle Achsen im MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_TAB [n] bzw. im SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE festgelegt.
Die Eingabe eines negativen Wertes bewirkt eine Umkehr der Richtungsbewertung der Verfahrstasten bzw. der Handrad-Drehrichtung.
Korrespondiert mit:
MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_TAB
SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE

31092	JOG_INCR_WEIGHT_TRAFO		A01, A12	H1, G2		
mm, Grad	Bewertung eines Inkrements bei INC/Handrad bei aktiver Transformation		DOUBLE	RESET		
CTEQ						
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Eingabewert wird der Weg eines Inkrements festgelegt, der beim Verfahren einer Achse bei aktiver Transformation über JOG-Tasten bei Schrittmaß bzw. über Handrad gültig ist.
Die Wegstrecke, die die Achse beim Abfahren des Schrittmaßes bei aktiver Transformation je Verfahrstastenbetätigung bzw. je Handrad-Rasterstellung verfährt, wird von folgenden Parametern festgelegt:

- MD31092 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT_TRAFO
(Bewertung eines Inkrements einer Maschinenachse bei INC/Handrad)
- angewählte Inkrementgröße (INC1, ..., INCvar)

Die möglichen Inkrementstufen sind global für alle Achsen im MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_TAB [n] bzw. im SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE festgelegt.
Die Eingabe eines negativen Wertes bewirkt eine Umkehr der Richtungsbewertung der Verfahrstasten bzw. der Handrad-Drehrichtung.
Der gesetzte Wert wird nur wirksam, wenn dieser > 0 ist. Bei Werten von Null wird das MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT wirksam
Korrespondiert mit:
MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE_TAB
MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT

2.3 NC-Maschinendaten

SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE

31122	BERO_DELAY_TIME_PLUS			A02, A06	S1, R1	
s	BERO-Verzögerungszeit Plus			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0.000110, 0.000110	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum bewirkt im Zusammenhang mit der Einstellung von MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE (Referenzier-Modus) = 7, eine Signallaufzeitkompensation in positiver Bewegungsrichtung bei einer Positionsbestimmung mit einem BERO (Nullmarke). Es wird die typische Gesamtverzögerungszeit der BERO-Meldestrecke für das Überfahren in positiver Bewegungsrichtung eingetragen.

Die Zeit umfasst:

- die BERO-Flankenverzögerungszeit
- die Signaldigitalisierungszeit
- die Messwertaufbereitungszeit etc.

Die Zeiten sind von der eingesetzten Hardware abhängig. Der Standardwert ist typisch für SIEMENS-Produkte. Ein Abgleich beim Kunden ist nur in Ausnahmefällen notwendig.

Die Eingabe des Minimalwertes "0.0" schaltet die Kompensation aus (nur wirksam im Zusammenhang mit MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 7).

Das Maschinendatum ist für jeden Encoder verfügbar.

Korrespondiert mit:

MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE (Referenzier-Modus)
 MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER[n]
 (Referenzpunkt Abschaltgeschwindigkeit [Enc.-Nr.]

31123	BERO_DELAY_TIME_MINUS			A02, A06	S1, R1	
s	BERO-Verzögerungszeit Minus			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0.000078, 0.000078	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum bewirkt im Zusammenhang mit der Einstellung von MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE (Referenzier-Modus) = 7, eine Signallaufzeitkompensation in negativer Bewegungsrichtung bei einer Positionsbestimmung mit einem BERO (Nullmarke). Es wird die typische Gesamtverzögerungszeit der BERO-Meldestrecke für das Überfahren in negativer Bewegungsrichtung eingetragen.

Die Zeit umfasst:

- die BERO-Flankenverzögerungszeit
- die Signaldigitalisierungszeit
- die Messwertaufbereitungszeit etc.

Die Zeiten sind von der eingesetzten Hardware abhängig. Der Standardwert ist typisch für SIEMENS-Produkte. Ein Abgleich beim Kunden ist nur in Ausnahmefällen notwendig.

Die Eingabe des Minimalwertes "0.0" schaltet die Kompensation aus (nur wirksam im Zusammenhang mit MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 7).

Das Maschinendatum ist für jeden Encoder verfügbar.

Korrespondiert mit:

MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE (Referenzier-Modus)
 MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER[n]
 (Abschaltgeschwindigkeit [Enc.-Nr.]

31200	SCALING_FACTOR_G70_G71			EXP, A01	G2	
-	Faktor für die Umrechnung der Werte bei aktivem G70/G71			DOUBLE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	25.4	1.e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist der Umrechnungsfaktor für Inch-/Metrisch-Umwandlung anzugeben, mit dem die programmierte Geometrie einer Achse (Position, Polynomkoeffizienten, Radius bei Kreisprogrammierung,...) multipliziert wird, wenn der programmierte Wert der G-Code-Gruppe G70/G71 vom Grundstellungswert (eingestellt über MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[n]) abweicht.

Der Faktor kann für jede Achse individuell eingestellt werden, um reine Positionierachsen nicht von G70/G71 abhängig zu machen. Es ist nicht sinnvoll, den Faktor innerhalb der drei Geometrieachsen unterschiedlich zu wählen.

Die durch G70/G71 beeinflussbaren Daten sind in der Programmieranleitung beschrieben. Korrespondiert mit:

MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES[n] (Löschstellungen der G-Gruppen)

31600	TRACE_VDI_AX			EXP, N06	-	
-	Trace-Spezifikation für axiale Vdi-Signale			BOOLEAN	POWER ON	
NBUP						
-	-	FALSE	0	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, ob die axialen Vdi-Signale für diese Achse in dem NCSC Trace erfasst werden. (gemäß MD18794 \$MN_MM_TRACE_VDI_SIGNAL)

31700	ENC_EDS_ACTIVE			A02, A11	G2	
-	EDS-Nutzung aktivieren			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	2	FALSE, FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:

MD = 0: Geberdatensatzumschaltung EDS wird nicht genutzt, POWERON-MDs \$MA_ENC_RESOL usw. sind wirksam

MD = 1: Geberdatensatzumschaltung EDS wird genutzt, NEWCONF-MDs \$MA_ENC_RESOL_EDS usw. sind wirksam

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:

[Encodernr.]: 0 oder 1

Korrespondiert mit:

MD31020 \$MA_ENC_RESOL

MD31710 \$MA_ENC_RESOL_EDS

MD31025 \$MA_ENC_PULSE_MULT

MD31720 \$MA_ENC_PULSE_MULT_EDS

MD30260 \$MA_ABS_INC_RATIO

MD31730 \$MA_ABS_INC_RATIO_EDS

31710	ENC_RESOL_EDS			A02, A11	G2, R1	
-	Geberstriche pro Umdrehung bei EDS-Nutzung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	1	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:

2.3 NC-Maschinendaten

Das Maschinendatum ist nur wirksam bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 und ersetzt MD31020 \$MA_ENC_RESOL

Nur bei rotatorischem Messsystem:

In das MD sind die Geberstriche pro Geberumdrehung bei EDS-Nutzung einzutragen.

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:

[Encodernr.]: 0 oder 1

Korrespondiert mit:

MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

MD31020 \$MA_ENC_RESOL

31720	ENC_PULSE_MULT_EDS			EXP, A01, A02	-	
-	Geber-Vervielfachung (Hochauflösung) bei EDS-Nutzung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	1	-	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei SINAMICS:

Das Maschinendatum ist nur wirksam bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 und ersetzt MD31025 \$MA_ENC_PULSE_MULT

Dieses MD beschreibt die Messsystem-Vervielfachung bei EDS-Nutzung am PROFIBUS/PROFINET.

Der Standardwert 2048 bedeutet: Eine Änderung um einen einzigen Geberstrich wird im Bit11 des PROFIdrive-Istwerts XIST1 sichtbar, der Geberistwert ist also um 2hoch11=2048 vervielfacht.

Korrespondiert mit:

MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

MD31025 \$MA_ENC_PULSE_MULT

31730	ABS_INC_RATIO_EDS			EXP, A01, A02	-	
-	Absolutgeber: Verhältnis Absolut- zu Inkrementalaufösung bei EDS-Nutzung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	4, 4	1	-	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei SINAMICS:

Das Maschinendatum ist nur wirksam bei MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE = 1 und ersetzt MD30260 \$MA_ABS_INC_RATIO

Verhältnis der Absolutspur-Auflösung zur Inkrementalspur-Auflösung bei EDS-Nutzung.

Dieses MD hat nur Bedeutung bei Absolutgeber:

- PROFIBUS-Antriebe:

Verhältnis der Absolut-Information XIST2 zur Inkremental-Information XIST1.

Korrespondiert mit:

MD31700 \$MA_ENC_EDS_ACTIVE

MD30260 \$MA_ABS_INC_RATIO

32000	MAX_AX_VELO	A11, A04	M3, TE1, TE3, W6, Z3, H1, K3, M1, P2, A3, B2, G2, H2, S1, V1, W1
mm/min, Umdr/min	Maximale Achsgeschwindigkeit	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	(10000./3000), (10000./3000), (10000./3000), (10000./3000), (100...	(1e-9/ 1e-9), (1e-9/ 1e-9), (1e-9/ 1e-9), (1e-9/ 1e-9), (1e-9/ 1...

Beschreibung: Geschwindigkeit, mit der die Achse maximal auf Dauer fahren kann. Der Wert begrenzt sowohl die positive wie die negative Achsgeschwindigkeit. Bei programmiertem Eilgang wird mit dieser Geschwindigkeit verfahren.

Abhängig von dem MD30300 \$MA_IS_ROT_AX ist die maximale Rund- bzw. Linearachsgeschwindigkeit einzugeben.

In dem Maschinendatum muss die Maschinen- und Antriebsdynamik sowie die Grenzfrequenz der Istwerterfassung berücksichtigt werden.

32010	JOG_VELO_RAPID	A11, A04	H1
mm/min, Umdr/min	Konventioneller Eilgang	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	(10000./100), (10000./100), (10000./100), (10000./100), (10000./...	(0./ 0.)

Beschreibung: Die eingegebene Achsgeschwindigkeit gilt für Fahren im JOG-Betrieb mit betätigter Eilgangüberlagerungstaste und bei axialer Vorschubkorrektur von 100%.

Der eingegebene Wert darf die maximal zulässige Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Dieses Maschinendatum wird nicht für den programmierten Eilgang G0 verwendet.

Nicht relevant bei:

- Betriebsart AUTOMATIK und MDA

Korrespondiert mit:

- MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit)
- MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID (Umdrehungsvorschub bei JOG mit Eilgangüberlagerung)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX12.5, DBX16.5, DBX20.5 (Eilgangüberlagerung)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBB4 (Vorschubkorrektur A-H)

32020	JOG_VELO	A11, A04	H1
mm/min, Umdr/min	Konventionelle Achsgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	(2000./30), (2000./30), (2000./30), (2000./30), (2000./30), (200...	(0./ 0.)

Beschreibung: Die eingegebene Geschwindigkeit gilt für Fahren im JOG-Betrieb bei axialer Vorschubkorrektur-Schalterstellung auf 100%.

2.3 NC-Maschinendaten

Die Geschwindigkeit wird nur dann verwendet, wenn bei Linearachsen das allgemeine SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO = 0 ist und der Linearvorschub angewählt ist (SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 0) bzw. bei Rundachsen das SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO = 0 ist.

Falls dies der Fall ist, wirkt die Achsgeschwindigkeit:

- bei kontinuierlichen Verfahren
- bei inkrementellen Verfahren (INCL, ... INCvar)
- bei Verfahren mit Handrad

Der eingegebene Wert darf die maximal zulässige Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Bei DRF ist die konventionelle Achsgeschwindigkeit mit dem MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR zu reduzieren.

Spindeln im JOG-Betrieb:

Auch bei Spindeln kann hiermit die Geschwindigkeit bei Verfahren im JOG-Betrieb spindelspezifisch vorgegeben werden (falls SD41200 \$SN_JOG_SPIND_SET_VELO = 0). Die Geschwindigkeit wird hierbei jedoch vom Spindel-Korrekturschalter beeinflusst.

Korrespondiert mit:

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO
(Maximale Achsgeschwindigkeit)
MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO
(Umdrehungsvorschub bei JOG)
MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR
(Verhältnis JOG-Geschwindigkeit zu Handradgeschwindigkeit (DRF))
SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO
(JOG-Geschwindigkeit für G94)
SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO
(JOG-Geschwindigkeit bei Rundachsen)
NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBB4 (Vorschubkorrektur A-H)

32040	JOG_REV_VELO_RAPID	A11, A04	H1, P2, R2, T1, V1, Z1			
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub bei JOG mit Eilgangsüberlagerung	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der eingegebene Wert legt den Umdrehungsvorschub der Achse bei JOG-Betrieb mit Eilgangsüberlagerung, bezogen auf die Umdrehungen der Master-Spindel, fest. Dieser Vorschubwert wirkt, wenn das SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 1. (Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv)

Nicht relevant bei:
SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = "0"

Korrespondiert mit:
SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE (Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv)
MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO (Umdrehungsvorschub bei JOG)

32050	JOG_REV_VELO	A11, A04	H1, P2, R2, T1, V1, Z1			
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub bei JOG	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der eingegebene Wert legt den Umdrehungsvorschub der Achse bei JOG-Betrieb, bezogen auf die Umdrehungen der Master-Spindel, fest.

Dieser Vorschubwert wirkt, wenn das SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 1
(Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv).

Nicht relevant bei:

Linearvorschub; d.h. SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 0

Korrespondiert mit:

SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE

(Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv)

MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID

(Umdrehungsvorschub bei JOG mit Eilgangüberlagerung)

32060	POS_AX_VELO			A12, A04	H1, P2, K1, V1, 2.4, 6.2	
mm/min, Umdr/min	Löschstellung für Positionierachsgeschwindigkeit			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	(10000./30), (10000./30), (10000./30), (10000./30), (10000./30),...	(0./0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung: Wird im Teileprogramm eine Positionierachse ohne Angabe des achsspezifischen Vorschubs programmiert, gilt für diese Achse automatisch der im MD32060 \$MA_POS_AX_VELO eingetragene Vorschub. Der Vorschub aus dem MD32060 \$MA_POS_AX_VELO gilt so lange, bis im Teileprogramm ein achsspezifischer Vorschub für diese Positionierachse programmiert wird.

Nicht relevant bei:

MD32060 \$MA_POS_AX_VELO ist irrelevant bei allen anderen Achstypen als Positionierachse.

Sonderfälle:

Wird in MD32060 \$MA_POS_AX_VELO eine Geschwindigkeit von NULL eingegeben, bewegt sich die Positionierachse bei Programmierung ohne Vorschub nicht. Wird in MD32060 \$MA_POS_AX_VELO eine Geschwindigkeit eingegeben, die über der max. Geschwindigkeit der Achse liegt (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO), wird die Geschwindigkeit automatisch auf die maximale Geschwindigkeit begrenzt.

32070	CORR_VELO			A04	2.4, 6.2	
%	Achsgeschwindigkeit für Überlagerung			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	50.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Begrenzung der Achsgeschwindigkeit für Handradüberlagerung, externe Nullpunktverschiebung, Continuous Dressing, Abstandsregelung \$AA_OFF über Synchronaktionen bezogen auf die JOG-Geschwindigkeit

MD32020 \$MA_JOG_VELO,
MD32010 \$MA_JOG_VELO_RAPID,
MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO,
MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID.

Die maximal zulässige Geschwindigkeit ist die maximale Geschwindigkeit im MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO. Auf diesen Wert wird begrenzt.

Die Umrechnung nach Linear- oder Rundachsgeschwindigkeit erfolgt entsprechend MD30300 \$MA_IS_ROT_AX.

2.3 NC-Maschinendaten

32074	FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED	A01	K5, K2, 2.4, 6.2
-	Frame oder HL-Korrektur sind unzulässig	UDWORD	POWER ON
CTEQ			
-	-	0	0
		0xFFF	7/2 M

Beschreibung:

Über dieses Maschinendatum wird die Wirksamkeit der Frames und Werkzeuglängenkorrekturen für Teilungsachsen, PLC-Achsen und aus Synchronaktionen gestartete Kommandoachsen festgelegt.

Bitbelegung:

Bit 0 = 0:

programmierbare Nullpunktverschiebung (TRANS) für Teilungsachse erlaubt

Bit 0 = 1:

programmierbare Nullpunktverschiebung (TRANS) für Teilungsachse verboten.

Bit 1 = 0:

Maßstabsänderung (SCALE) für Teilungsachse erlaubt

Bit 1 = 1:

Maßstabsänderung (SCALE) für Teilungsachse verboten

Bit 2 = 0:

Richtungsumkehr (MIRROR) für Teilungsachse erlaubt

Bit 2 = 1:

Richtungsumkehr (MIRROR) für Teilungsachse verboten

Bit 3 = 0:

DRF Verschiebung für Achse erlaubt

Bit 3 = 1:

DRF Verschiebung für Achse verboten

Bit 4 = 0:

Externe Nullpunktverschiebung für Achse erlaubt

Bit 4 = 1:

Externe Nullpunktverschiebung für Achse verboten

Bit 5 = 0:

Online Werkzeugkorrektur für Achse erlaubt

Bit 5 = 1:

Online Werkzeugkorrektur für Achse verboten

Bit 6 = 0:

Synchronaktions Offset für Achse erlaubt

Bit 6 = 1:

Synchronaktions Offset für Achse verboten

Bit 7 = 0:

Compilezyklen Offset für Achse erlaubt

Bit 7 = 1:

Compilezyklen Offset für Achse verboten

Bit 8 = 0:

axiale Frames und Werkzeuglängenkorrektur werden für PLC Achsen NICHT berücksichtigt (Bitauswertung so aus Kompatibilitätsgründen)

Bit 8 = 1:

axiale Frames werden für PLC Achsen berücksichtigt und für PLC-Achsen, die Geometrieachsen sind, wird die Werkzeuglängenkorrektur berücksichtigt

Bit 9 = 0:

axiale Frames werden für Kommandoachsen berücksichtigt und für Kommandoachsen, die Geometrieachsen sind wird die Werkzeuglängenkorrektur berücksichtigt

Bit 9 = 1:

axiale Frames und Werkzeuglängenkorrektur werden für Kommandoachsen NICHT berücksichtigt.

Wird das Werkzeug in einer aktiven Transformation behandelt, wird bei Geometrieachsen die Werkzeuglängenkorrektur berücksichtigt (wie bit9=0, siehe auch MD24130 \$MC_TRAFO_INCLUDES_TOOL_1).

Bit 10 = 0:

Auch in der Betriebsart JOG ist bei aktiver Rotation ein Verfahren einer Geometrieachse als PLC- oder Kommandoachse NICHT erlaubt.

Bit 10 = 1:

In der Betriebsart JOG ist bei aktiver Rotation (ROT-Frame) ein Verfahren einer Geometrieachse als PLC-Achse oder Kommandoachse (statische Synchronaktion) erlaubt. Diese Verfahrbewegung muss vor einer Rückkehr in den Automatik-Betrieb beendet sein (Zustand neutrale Achse), sonst wird beim Betriebsartenwechsel der Alarm 16908 gemeldet.

Bit 11 = 0:

Im Zustand 'Programm unterbrochen' wird beim Wechsel von JOG nach AUTO auf die Unterbrechungsposition (AUTO - JOG) zurückpositioniert.

Bit 11 = 1:

Voraussetzung: Bit 10 == 1 (PLC- bzw. Kommandoachsbewegung bei aktiver Rotation in der BA JOG).

Im Zustand 'Programm unterbrochen' wird beim Wechsel von JOG nach AUTOMATIK der Endpunkt der PLC- bzw. Kommandoachsbewegung übernommen und die Geometrieachsen entsprechend der Rotation positioniert.

32075	MAPPED_FRAME			A01	-	
-	Mapping eines axialen Frames			STRING	POWER ON	
-						
-	-	NO_AXIS, NO_AXIS, NO_AXIS, NO_AXIS, NO_AXIS, NO_AXIS, NO_AXIS, N...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann ein axiales Frame auf ein axiales Frame einer anderen Achse abgebildet werden. D.h. beim Beschreiben eines Frames in der Datenhaltung kann gleichzeitig auch das Frame einer anderen Achse mit den gleichen Werten beschrieben werden. Über MD10616 \$MN_MAPPED_FRAME_MASK können ausgewählte Datenhaltungsframes für das Mapping freigeschalten werden.

32080	HANDWH_MAX_INCR_SIZE			A05, A10	H1	
mm, Grad	Begrenzung des angewählten Inkrements			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: >0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements MD11330 \$MN_JOG_INCR_SIZE <Inkrement/VDI-Signal> bzw. SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für die zugehörige Maschinenachse
0: keine Begrenzung

2.3 NC-Maschinendaten

32082	HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE			A05, A10, A04	-	
mm/min, Umdr/min	Begrenzung für Geschwindigkeitsüberlagerung			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	(500.0/1.0), (500.0/1.0), (500.0/1.0), (500.0/1.0),...	(0./0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung: Für die Geschwindigkeitsüberlagerung von Positionierachsen:
 >0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements \$MN_JOG_INCR_SIZE<Inkrement/
 VDI-Signal> 0 bzw. SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für die zugehörige Maschinenachse
 0: keine Begrenzung

32084	HANDWH_STOP_COND			EXP, A10	H1	
-	Verhalten Handradverfahren			UDWORD	RESET	
CTEQ						
-	-	0x10FF	0	0x1FFF	7/2	M

Beschreibung: Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens auf achsspezifische VDI-Nahtstellensignale bzw. beim CP-SW-Limit-Stop bzw. beim Stopp durch eine OEM Anwendung:
 Bit = 0:
 Unterbrechung bzw. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken.
 Bit = 1:
 Abbruch der Verfahrenbewegung bzw. kein Aufsammeln.
 Bitbelegung:
 Bit 0: Vorschubkorrektur
 Bit 1: Spindelkorrektur
 Bit 2: Vorschub-Halt/Spindel-Halt bzw. CP-SW-Limit-Stop bzw. Stopp durch eine OEM Anwendung
 Bit 3: Klemmvorgang läuft (= 0 keine Auswirkung)
 Bit 4: Reglerfreigabe
 Bit 5: Impulsfreigabe
 Für Maschinenachse:
 Bit 6 = 0
 Beim Handradfahren kann maximal mit dem Vorschub im MD32020 \$MA_JOG_VELO der entsprechenden Maschinenachse verfahren werden.
 Bit 6 = 1
 Beim Handradfahren kann maximal mit dem Vorschub im MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO der entsprechenden Maschinenachse verfahren werden.
 Bit 7 = 0
 Beim Handradfahren ist der Override wirksam.
 Bit 7 = 1
 Beim Handradfahren wird der Override unabhängig von der Stellung des Override-Schalters mit 100% angenommen.
 Ausnahme: Der Override 0% ist immer wirksam.
 Bit 8 = 0
 Bei DRF ist der Override wirksam.
 Bit 8 = 1
 Bei DRF wird der Override unabhängig von der Stellung des Overrideschalters mit 100 % angenommen.

Ausnahme: Der Override 0% ist immer wirksam.

Bit 9 = 0

Beim Handradfahren kann bei Umdrehungsvorschub maximal mit dem Vorschub:

- im SD41120 \$SN_JOG_REV_SET_VELO oder
- im MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO oder
- bei Eilgang mit MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID

der entsprechenden Maschinenachse, verrechnet mit dem Spindel- bzw. Rundachs-Vorschub, verfahren werden.

Bit 9 = 1

Beim Handradfahren kann bei Umdrehungsvorschub maximal mit dem Vorschub im MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO der entsprechenden Maschinenachse verfahren werden. (Siehe auch Bit 6.)

Bit 10 = 0

Für überlagerte Bewegungen ist \$AA_OVR nicht wirksam.

Bit 10 = 1

Für überlagerte Bewegungen (DRF, \$AA_OFF, Externe Nullpunktverschiebung, Online-Werkzeugkorrektur) ist der über Synchronaktionen einstellbare Override \$AA_OVR wirksam.

Bit 11 = 0

Bei fehlendem VDI-Nahtstellensignal DB31, ... DBX93.5 (Drive Ready) werden über das Handrad vorgegebene Wegstrecken nicht aufgesammelt, jedoch eine Verfahrenforderung angezeigt. Das Anstarten einer kontinuierlichen JOG-Bewegung bei Dauerbetrieb (MD41050 \$SN_JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD 41050 = 0) bzw. einer inkrementellen JOG-Bewegung bei Dauerbetrieb (MD11300 \$MN_JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD 11300 = 0) wird als Verfahrenforderung angezeigt. Bei "driveReady" = 1 wird jedoch nicht verfahren, sondern das Verfahren wird abgebrochen und muss neu gestartet werden.

Bit 11 = 1

Bei fehlendem VDI-Nahtstellensignal DB31, ... DBX93.5 (Drive Ready) werden über das Handrad vorgegebene Wegstrecken aufgesammelt. Das Anstarten einer kontinuierlichen JOG-Bewegung bei Dauerbetrieb (MD41050 \$SN_JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD 41050 = 0) bzw. einer inkrementellen JOG-Bewegung bei Dauerbetrieb (MD11300 \$MN_JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD 11300 = 0) wird als Verfahrenforderung angezeigt und gespeichert. Bei "driveReady" = 1 wird die Verfahrbewegung gestartet.

Bit 12 = 0

Unterbrechung bzw. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken bei sicherem Betriebshalt.

Bit 12 = 1

Abbruch der Verfahrbewegung bzw. kein Aufsammeln bei sicherem Betriebshalt.

32090	HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR	A10, A04	H1			
-	Verhältnis JOG-Geschwindigkeit zu Handradgeschwindigkeit (DRF)	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	0.5	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann die bei DRF mit dem Handrad wirkende Geschwindigkeit gegenüber der JOG-Geschwindigkeit reduziert werden.

Damit gilt bei Linearachsen für die bei DRF wirksame Geschwindigkeit:

$$v_{DRF} = SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO * MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR$$

bzw. wenn SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO = 0:

$$v_{DRF} = MD32020 \$MA_JOG_VELO * MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR$$

Bei Rundachsen ist für die bei DRF wirksame Geschwindigkeit anstelle von SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO das SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO zu berücksichtigen.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Nicht relevant bei:

JOG-Handrad

Korrespondiert mit:

MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Achsgeschwindigkeit)

SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO (JOG-Geschwindigkeit für G94)

SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO (JOG-Geschwindigkeit bei Rundachsen)

32100	AX_MOTION_DIR			A07, A03, A11	G1, TE3, G2	
-	Verfahrrichtung (nicht Regelsinn)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	7/2	M

Beschreibung:

Mit dem MD kann die Bewegungsrichtung der Maschine umgekehrt werden.
 Der Regelsinn wird dabei aber nicht zerstört, d.h. die Regelung bleibt stabil.
 -1: Richtungsumkehr
 0, 1: keine Richtungsumkehr

32110	ENC_FEEDBACK_POL			A07, A02, A11	G2	
-	Vorzeichen Istwert (Regelsinn)			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	1, 1	-1	1	7/2	M

Beschreibung:

In das MD wird die Auswerterichtung der Drehgebersignale eingetragen
 -1: Istwertumkehr
 0, 1: keine Istwertumkehr
 Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
 [Encodernr.]: 0 oder 1
 Sonderfälle:
 Bei Eingabe des falschen Regelsinns kann die Achse durchgehen.
 Je nach Einstellung der zugehörigen Grenzwerte kommt einer der folgenden Alarme:
 Alarm 25040 "Stillstandsüberwachung"
 Alarm 25050 "Konturüberwachung"
 Alarm 25060 "Drehzahlsollwertbegrenzung"
 Wenn beim Zuschalten eines Antriebs ein unkontrollierter Sollwertsprung auftritt,
 liegt evtl. ein falscher Regelsinn vor.
 Hinweis:
 Für SINAMICS-Antriebe wird empfohlen den Regelsinn im Antrieb zu realisieren (siehe P410)
 Bei der Verwendung von DSC ist das eine Notwendigkeit (siehe auch MD32640 \$MA_STIFFNESS_CONTROL_ENABLE)

32200	POSCTRL_GAIN			A07, A11	G1, TE1, TE9, K3, S3, A2, A3, D1, G2, S1, V1	
1000/min	KV-Faktor			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ, -						
-	6	16.66666667, 16.66666667, 16.66666667, 16.66666667, 16.66666667,	0	2000.	7/2	M

Beschreibung:

Lagereglerverstärkung, sog. KV-Faktor.
 Die Ein-/Ausgabereinheit für den Anwender ist [(m/min)/mm].

D.h. MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN[n] = 1 entspricht 1 mm Schleppfehler bei V = 1 m/min.
Zur Anpassung dieser standardmäßig gewählten Ein-/Ausgabeeinheit an die interne Einheit [1/s] sind folgende Maschinendaten vorbesetzt.

- MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[9] = 16,666667S
- MD10220 \$MN_SCALING_USER_DEF_MASK = 0x200; (Bit-Nr. 9 als Hex-Wert)

Die Eingabe des Wertes "0" führt zum Auftrennen des Lagereglers.

Bei der Eingabe des KV-Faktors ist zu berücksichtigen, dass der Verstärkungsfaktor des gesamten Lageregelkreises noch von anderen Parametern der Regelstrecke abhängig ist. Streng genommen muss also zwischen einem "gewünschten KV-Faktor" (MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN) und einem "tatsächlichen KV-Faktor" (der sich an der Maschine ergibt) unterschieden werden. Nur wenn alle Parameter des Regelkreises richtig zueinander justiert sind, sind diese KV-Faktoren gleich.

Die weiteren Einfluss-Faktoren sind:

- Drehzahlollwertanpassung (MD32260 \$MA_RATED_VELO, MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL) bzw. automatische Drehzahlollwert-Schnittstellenanpassung (bei MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL = 0 usw.)
- korrekte Istwert-Erfassung des Lage-Gebers (Geberstrichzahl, Hochoauflösung, Geber-Anbau-Ort, Getriebe usw.)
- korrekte Ist-Drehzahl-Erfassung am Antrieb (Normierung, evtl. Tachoabgleich, Tachogenerator)

Hinweis:

Achsen, die zusammen interpolieren und eine Bearbeitung durchführen sollen, müssen entweder die gleiche Verstärkung aufweisen (d. h., bei gleicher Geschwindigkeit gleicher Schleppabstand = 45° Schräge) oder es muss eine Anpassung über MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME erfolgen.

Der tatsächliche KV-Faktor kann mit Hilfe des Schleppabstandes (in den Serviceanzeigen) kontrolliert werden.

Bei analogen Achsen ist darauf zu achten, dass vor der Kontrolle ein Driftabgleich durchgeführt wurde.

Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Kodierung:

[Regelungs-Parametersatz-Nr.]: 0-5

32210	POSCTRL_INTEGR_TIME	A07	G2			
s	Nachstellzeit Lageregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	1.0	0	10000.0	7/2	M

Beschreibung:

Lageregler-Nachstellzeit für den Integralanteil in s

Das MD ist nur wirksam, wenn MD32220 \$MA_POSCTRL_INTEGR_ENABLE = TRUE ist.

Ein Wert des MD kleiner 0.001 deaktiviert den Integralteil des PI-Reglers. Der Regler ist dann ein P-Regler, welcher mit abgeschalteter Stellgrößen-Klemmung (s.a. MD32230 \$MA_POSCTRL_CONFIG, Bit0 = 1) arbeitet.

32220	POSCTRL_INTEGR_ENABLE	A07	G2			
-	Aktivierung Integral-Anteil Lageregler	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Aktivierung Integral-Anteil Lageregler, Lageregler ist dann PI-Regler bei dem die Stellgrößen-Klemmung abgeschaltet ist (s.a. MD32230 \$MA_POSCTRL_CONFIG, Bit0 = 1).

Bei Verwendung des I-Anteils können Positionsüberschwinger auftreten, d.h. diese Funktionalität ist nur für Sonderfälle geeignet.

2.3 NC-Maschinendaten

32230	POSCTRL_CONFIG			A07	TE1	
-	Konfiguration Lageregler-Struktur			UBYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1f	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration Lageregler-Struktur:
 Bit0 = 1 heißt: Stellgrößen-Klemmung inaktiv
 Bit4 = 1 heißt: beschleunigtes Genauhaltssignal aktiv

32250	RATED_OUTVAL			A01, A11	A3, D1, G2	
%	Nennausgangsspannung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	0.0	0.0	200	7/2	M

Beschreibung: a.)
 Stellgrößen-Normierung bei analogen Antrieben:
 In das MD ist der Wert des Drehzahlsollwertes in Prozent, bezogen auf den max. Drehzahlsollwert, einzutragen, bei der die im MD32260 \$MA_RATED_VELO[n] angegebene Motordrehzahl erreicht wird.
 Korrespondiert mit:
 Das MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL[n] ist nur in Verbindung mit dem MD32260 \$MA_RATED_VELO[n] sinnvoll.
 Beispiel:
 1. bei einer Spannung von 5V erreicht der Antrieb eine Drehzahl von 1875 U/min ==> RATED_OUTVAL = 50%, RATED_VELO = 11250 [Grad/s]
 2. bei einer Spannung von 8V erreicht der Antrieb eine Drehzahl von 3000 U/min ==> RATED_OUTVAL = 80%, RATED_VELO = 18000 [Grad/s]
 3. bei einer Spannung von 1.5V erreicht der Antrieb eine Drehzahl von 562.5 U/min ==> RATED_OUTVAL = 15%, RATED_VELO = 3375 [Grad/s]
 Alle drei Zahlenbeispiele sind für ein und denselben Antrieb/Umrichter möglich. Entscheidend ist das Verhältnis der beiden Werte und das ist in allen drei Beispielen gleich.
 Die MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL und MD32260 \$MA_RATED_VELO beschreiben physikalische Eigenschaften von Umrichter und Antrieb und sind daher auch nur durch Messung oder Inbetriebnahmeanleitung (Umrichter, Antrieb) bestimmbar!

b.)
 Stellgrößen-Normierung bei digitalen PROFIdrive-Antrieben:
 Der Standardwert "0" erklärt MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL und MD32260 \$MA_RATED_VELO für ungültig, stattdessen wird die Stellgrößen-Normierung automatisch aus den Antriebsparametern ermittelt und abgeglichen.
 Andernfalls (MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL ungleich Null) wird die Stellgrößen-Normierung nicht aus dem Antrieb ermittelt (z.B. Fremd-PROFIdrive-Antriebe), sondern auch bei diesen unabhängig von der antriebsseitig wirkenden Normierung mittels RATED_VELO und RATED_OUTVAL eingestellt. In diesem Fall muss gelten:

$$\text{antriebsseitige Stellgrößen-Normierung} = \text{RATED_VELO} / \text{RATED_OUTVAL}$$
 Weitere Normierungen aus Antriebsparametern heraus wie z.B. die Drehmoment-Normierung wirken bei MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL ungleich Null nicht, die darauf basierenden Werte bleiben Null.
 Bei gleichzeitigem Betrieb von analogen Antrieben und PROFIdrive-Antrieben muss die Einstellung für die analogen Achsen entsprechend a.) angepasst werden.

32260	RATED_VELO			A01, A11	A3, D1, G2	
Umdr/min	Motorenndrehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	3000.0, 3000.0, 3000.0, 3000.0, 3000.0, 3000.0, 3000.0, 3000.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nur relevant, wenn:
 MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL größer 0 eingestellt ist.
 In das MD ist die Drehzahl des Antriebes (antriebsseitig normiert!) einzutragen, die bei dem im MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL[n] angegebenen prozentualen Drehzahlsollwert erreicht wird.
 Korrespondiert mit:
 Das MD32260 \$MA_RATED_VELO[n] ist nur in Verbindung mit dem MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL[n] sinnvoll.

32300	MAX_AX_ACCEL			A11, A04	M3, TE6, Z3, H1, K3, M1, A3, B1, B2, K1, V1, 2.4	
m/s², Umdr/s²	Maximale Achsbeschleunigung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0,...	1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, 1.0e-6, ...	MD_DBLMAX, MD_DBLMAX, MD_DBLMAX, MD_DBLMAX, MD_DBLMAX, MD_DBLMAX...	7/2	M

Beschreibung: Beschleunigung, d.h. Sollgeschwindigkeitsänderung, mit der die Achse maximal beaufschlagt werden soll. Der Wert begrenzt sowohl die positive wie die negative Achsbeschleunigung.
 Abhängig von dem MD30300 \$MA_IS_ROT_AX ist die maximale Winkel- bzw. Linearachsbeschleunigung einzugeben.
 Werden Achsen im Verbund linear interpoliert, so wird der Verbund so beschränkt, dass keine Achse überlastet wird. Hinsichtlich der Konturgenauigkeit ist die Regeldynamik zu berücksichtigen.
 Nicht relevant bei Fehlerzuständen, die zum Schnellstopp führen.
 Jedes Feldelement entspricht einem G-Code der 59. G-Code-Gruppe
 Korrespondiert mit:
 MD32310 \$MA_MAX_ACCEL_OVL_FACTOR
 MD32434 \$MA_G00_ACCEL_FACTOR
 MD32433 \$MA_SOFT_ACCEL_FACTOR
 MD20610 \$MC_ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE
 MD20602 \$MC_CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL

32310	MAX_ACCEL_OVL_FACTOR			A04	B1	
-	Überlastfaktor für axiale Geschwindigkeitssprünge			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	1.2, 1.2, 1.2, 1.2, 1.2, 1.2	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Überlastfaktor begrenzt den Geschwindigkeitssprung der Maschinenachse am Satzübergang. Der eingegebene Wert bezieht sich auf den Wert des MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung) und gibt an, wie weit die maximale Beschleunigung für einen IPO-Takt überschritten werden darf.

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung)

MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO (Interpolatortakt)

Jedes Feldelement entspricht einem G-Code der 59. G-Code-Gruppe

32320	DYN_LIMIT_RESET_MASK	A05, A06, A10, A04	-
-	Resetverhalten von Dynamikbegrenzungen	UDWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0	0
		0x03	7/2
			M

Beschreibung:

Mit dem MD32320 \$MA_DYN_LIMIT_RESET_MASK wird das Reset-Verhalten von Dynamik begrenzenden Funktionen achsspezifisch und gruppenweise eingestellt.

Das MD ist bitcodiert, z.Z sind Bit 0 (LSB) und Bit 1 belegt.

Bit 0 = 0:

programmiertes ACC, VELOLIM und JERKLIM wird mit Kanal-Reset/M30 auf 100% zurückgesetzt, falls das kanalspezifische MD22410 \$MC_F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET auch Null ist.

Für den Spindelbetrieb wird das programmierte ACC und VELOLIM mit Kanal-Reset/M30 auf 100% zurückgesetzt, falls MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET Null ist und auch das kanalspezifische MD22400 \$MC_S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET Null ist.

Bit 0 = 1:

programmiertes ACC, VELOLIM und JERKLIM bleibt über Kanal-Reset/M30 hinaus erhalten.

Bit 1 = 0:

programmiertes ACCLIMA, VELOLIMA und JERKLIMA wird mit Kanal-Reset/M30 auf 100% zurückgesetzt, falls das MD22410 \$MC_F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET auch Null ist.

Bit 1 = 1:

programmiertes ACCLIMA, VELOLIMA und JERKLIMA bleibt über Kanal-Reset/M30 hinaus erhalten.

Hinweise:

Im MD22410 \$MC_F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET wird kanalspezifisch das Resetverhalten der Dynamik-Anweisungen ACC, VELOLIM, JERKLIM, ACCLIMA, VELOLIMA und JERKLIMA eingestellt. Ist das MD gesetzt, dann bleiben die Werte ebenfalls erhalten.

Für den Spindelbetrieb bleiben die Werte für ACC und VELOLIM auch dann erhalten, wenn MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET ungleich Null ist oder das kanalspezifische MD22400 \$MC_S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET ungleich Null ist.

32400	AX_JERK_ENABLE	A07, A04	B2
-	Axiale Ruckbegrenzung	BOOLEAN	NEW CONF
CTEQ, -			
-	-	FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung:

Gibt die Funktion einer axialen Ruckbegrenzung frei.

Die Begrenzung wird über eine Zeitkonstante eingestellt und ist immer aktiv.

Die Begrenzung arbeitet unabhängig von den Begrenzungen "Bahnbezogener Maximal Ruck", "Geknickte Beschleunigungskennlinie" und der axialen Ruckbegrenzung der Achsen, die im JOG- oder Positionierachsmode betrieben werden.

Korrespondiert mit:

MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME (Zeitkonstante für axiale Ruckbegrenzung)

32402	AX_JERK_MODE	A07, A04	B2, G2, B3
-	Filtertyp für axiale Ruckbegrenzung	BYTE	POWER ON
CTEQ, -			
-	-	1	1
		55	7/2
			M

Beschreibung: Filtertyp für axiale Ruckbegrenzung:

- 1: Filter 2. Ordnung
- 2: Gleitende Mittelwertbildung
- 3: Bandsperre
- 4: Doppelte gleitende Mittelwertbildung
- 5: FIR-Tiefpass

zweistellige Parametrierung aktiviert umschaltbare Filterketten, z.B.

25: Umschaltbare Filterkette mit Ruckfiltern Typ 5 und Typ 2

Hinweise zur Parametrierung:

MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE ist nur wirksam, wenn MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE auf 1 gesetzt ist.

Typ 1 benötigt die Einstellung von
MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
Empfohlene Werte min: 0.03 s bis max. 0.06s
Typ 1 wird aus Kompatibilitätsgründen angeboten, Typ 2 wird empfohlen:

Typ 2 benötigt die Einstellung von
MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
Empfohlene Werte: min: 1 Lageregeltakt bis max: 127 Lageregeltakte. Bei 2ms Lageregeltakt entspricht dies 0.002 s bis 0.254 s.
Typ 2 benötigt etwas mehr Rechenzeit als Typ 1, führt aber bei gleicher Glättungswirkung zu geringeren Konturfehlern oder bei gleicher Genauigkeit zu weicheren Bewegungen.

Typ 3 benötigt die Einstellung von
MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ
MD32414 \$MA_AX_JERK_DAMP.
Zur Parametrierung einer reinen Bandsperre wird empfohlen, MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME=0 zu setzen
, wodurch automatisch "Nennerfrequenz = Zählerfrequenz = Sperrfrequenz = MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ" eingestellt wird.
Mit MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME > 0 dagegen stellt man eine eigene Nennerfrequenz ein, damit ist eine Bandsperre mit Amplitudenanhebung bei Frequenzen oberhalb der Sperrfrequenz realisierbar.

Typ 4 entspricht zwei hintereinandergeschalteten Filtern vom Typ2 und benötigt dazu die Einstellung von
MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
MD32411 \$MA_AX_JERK_TIME_ADD

Typ 5 benötigt die Einstellung von
MD32407 \$MA_AX_JERK_FIR_FREQ
MD32408 \$MA_AX_JERK_FIR_ORDER
MD32409 \$MA_AX_JERK_FIR_WINDOW

zweistellige Parametrierung aktiviert umschaltbare Filterketten, z.B.

Typ 25 ergänzt Typ 5 um eine umschaltbare Alternative Typ 2

Die Parametrierung erfolgt in Index 0 der Parameter für Typ 5 sowie in Index 1 der Parameter für Typ 2.

Eine Laufzeitanpassung der umschaltbaren Filterketten ist in den Indizes 0 und 1 von MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME möglich, falls dies durch MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE freigegeben ist.

Korrespondiert mit:
MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE
MD32407 \$MA_AX_JERK_FIR_FREQ

2.3 NC-Maschinendaten

MD32408 \$MA_AX_JERK_FIR_ORDER
 MD32409 \$MA_AX_JERK_FIR_WINDOW
 MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
 MD32411 \$MA_AX_JERK_TIME_ADD
 MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ und
 MD32414 \$MA_AX_JERK_DAMP
 MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE
 MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME

32407	AX_JERK_FIR_FREQ				A07, A04	-
-	Eckfrequenz axialer Ruckfilter Typ 5				DOUBLE	NEW CONF
-						
-	2	20.0, 20.0	1.0	1000.0	7/2	M

Beschreibung: Eckfrequenz der axialen FIR-Ruckfilter-Glättung. Das MD ist nur wirksam bei MD32402
 \$MA_AX_JERK_MODE = 5
 Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE (Axiale Ruckbegrenzung)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE
 MD32408 \$MA_AX_JERK_FIR_ORDER
 MD32409 \$MA_AX_JERK_FIR_WINDOW

32408	AX_JERK_FIR_ORDER				A07, A04	-
-	Filterordnung axialer Ruckfilter Typ 5				DWORD	NEW CONF
-						
-	2	80, 80	0	200	7/2	M

Beschreibung: Filterordnung der axialen FIR-Ruckfilter-Glättung. Das MD ist nur wirksam bei MD32402
 \$MA_AX_JERK_MODE = 5
 Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE (Axiale Ruckbegrenzung)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE
 MD32407 \$MA_AX_JERK_FIR_FREQ
 MD32409 \$MA_AX_JERK_FIR_WINDOW

32409	AX_JERK_FIR_WINDOW				A07, A04	-
-	Filter-Fenster-Typ axialer Ruckfilter Typ 5				DWORD	NEW CONF
-						
-	2	1, 1	0	3	7/2	M

Beschreibung: Filter-Fenster-Typ der axialen FIR-Ruckfilter-Glättung. Das MD ist nur wirksam bei
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE = 5
 Fenster-Typ 0 verwendet kein Fenster
 Fenster-Typ 1 verwendet Hamming-Fenster
 Fenster-Typ 2 verwendet Blackman-Harris-Fenster
 Fenster-Typ 3 verwendet Gauss-Fenster
 Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE (Axiale Ruckbegrenzung)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE
 MD32407 \$MA_AX_JERK_FIR_FREQ
 MD32408 \$MA_AX_JERK_FIR_ORDER

32410	AX_JERK_TIME	A07, A04	G1, TE1, S3, B2, G2
s	Zeitkonstante für den axialen Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.001, 0.001	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Zeitkonstante des axialen Ruckfilters, welche einen weicheren Achssollwertverlauf bewirkt. Der Ruckfilter ist nur dann wirksam, wenn die Zeitkonstante größer ist als ein Lageregeltakt.

Dieses MD ist unwirksam bei Fehlerzuständen, die einen Wechsel in den Nachführbetrieb bewirken (z.B. NOT-HALT)

Sonderfälle:
 Maschinenachsen, die miteinander interpolieren sollen, müssen identische effektive Ruckfilterung besitzen (z.B. gleiche Zeitkonstante beim Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter).

Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE (Axiale Ruckbegrenzung)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE

32411	AX_JERK_TIME_ADD	A07, A04	G1, TE1, S3, B2, G2
s	Zeitkonstante für den zweiten axialen Ruckfilter Typ 4	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.001, 0.001	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Zeitkonstante der zweiten gleitenden Mittelwertbildung. Dieses MD ist nur wirksam bei MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE = 4 und wenn die Zeitkonstante größer ist als ein Lageregeltakt.

Dieses MD ist unwirksam bei Fehlerzuständen, die einen Wechsel in den Nachführbetrieb bewirken (z.B. NOT-HALT)

Sonderfälle:
 Maschinenachsen, die miteinander interpolieren sollen, müssen identische effektive Ruckfilterung besitzen (z.B. gleiche Zeitkonstante beim Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter).

Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE (Axiale Ruckbegrenzung)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE
 MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME

32412	AX_JERK_FREQ	A07, A04	-
-	Sperrfrequenz axialer Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	10.0, 10.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Sperrfrequenz der axialen Ruckfilter-Bandsperre MD ist nur wirksam bei MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE = 3

32414	AX_JERK_DAMP	A07, A04	-
-	Dämpfung axialer Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Dämpfung der axialen Ruckfilter-Bandsperre:
 Eingabewert 0 bedeutet vollständige Sperrwirkung bei MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ, durch Eingabewerte > 0 kann die Sperrwirkung abgeschwächt werden.
 MD ist nur wirksam bei MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE = 3

2.3 NC-Maschinendaten

32415	EQUIV_CPREC_TIME			A07, A04	MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME, \$MC_CPREC_WITH_FFW	
s	Zeitkonstante für die programmierbare Konturgenauigkeit			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das Datum gibt diejenige Ruckfilterzeitkonstante an, bei welcher der Konturfehler mit aktiver Vorsteuerung vernachlässigbar klein ist.

32420	JOG_AND_POS_JERK_ENABLE			A04	G1, H1, P2, S3, B2	
-	Grundeinstellung der axialen Ruckbegrenzung			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Gibt die Funktion der achsspezifischen Ruckbegrenzung für die Betriebsarten JOG, REF und den Positionierachs-Betrieb frei.
 1: axiale Ruckbegrenzung bei Jog-Verfahren und Positionierachs-Betrieb
 0: keine Ruckbegrenzung bei Jog-Verfahren und Positionierachs-Betrieb
 Der maximal auftretende Ruck wird über MD32430 \$MA_JOG_AND_POS_MAX_JERK eingestellt.
 Korrespondiert mit:
 MD32430 \$MA_JOG_AND_POS_MAX_JERK (Axialer Ruck)

32429	MAX_JERK_STOP			A04	B1	
m/s³, Umdr/s³	Reserviert: maximaler axialer NOT-RUCK			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Reserviert für maximalen Achsruck in Notsituationen. Der Wert 0 wirkt wie MAX_AX_JERK. Jedes Feldelement entspricht einem G-Code der 59. G-Code-Gruppe

32430	JOG_AND_POS_MAX_JERK			A04	G1, P2, S3, B2	
m/s³, Umdr/s³	Axialer Ruck			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0...	1.e-9	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Achsbeschleunigung in den Betriebsarten JOG und REF, mit MD18960 \$MN_POS_DYN_MODE=0 auch im Positionierachsbetrieb.
 Die Einstellung und Zeitermittlung erfolgt analog dem MD20600 \$MC_MAX_PATH_JERK (Bahnbezogener Maximalruck).
 Nicht relevant bei:
 • Bahninterpolation
 • Fehlerzustände, die zum Schnellstop führen.
 Korrespondiert mit:
 MD32420 \$MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE (Grundeinstellung der axialen Ruckbegrenzung)
 MD18960 \$MN_POS_DYN_MODE

32431	MAX_AX_JERK			A04	B1, B2	
m/s³, Umdr/s³	Maximaler axialer Ruck bei Bahnbewegung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	1.e-9	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: max. axialer Ruck bei Bahnbewegung
 Jedes Feldelement entspricht einem G-Code der 59. G-Code-Gruppe

32432	PATH_TRANS_JERK_LIM			A04	B1, B2	
m/s³, Umdr/s³	Maximaler axialer Ruck am Satzübergang im Bahnsteuerbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	0.0	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Die Steuerung begrenzt den Ruck (Beschleunigungssprung) am Satzübergang aus ungleich gekrümmten Konturstücken auf den eingestellten Wert bei aktiver Ruckbegrenzung.
 Nicht relevant bei:
 Genauhalt
 Es gibt einen Eintrag für jeden G-Code aus der 59. G-Code-Gruppe (Dynamik-G-Code-Gruppe).
 Korrespondiert mit:
 Bahnsteuerung, Beschleunigungsart SOFT

32433	SOFT_ACCEL_FACTOR			A04	TE9, B1, B2	
-	Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei SOFT			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	1e-9	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei SOFT.
 Relevante Axiale Beschleunigungsbegrenzung bei SOFT =:
 (MD32433 \$MA_SOFT_ACCEL_FACTOR[...] * MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL[...])
 Jedes Feldelement entspricht einem G-Code der 59. G-Code-Gruppe

32434	G00_ACCEL_FACTOR			A04	TE9, B1, B2	
-	Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei G00.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.	1e-9	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei G00.
 Relevante Axiale Beschleunigungsbegrenzung bei G00 =:
 (MD32433 \$MA_G00_ACCEL_FACTOR[...] * MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL[...])

32435	G00_JERK_FACTOR			A04	B1, B2	
-	Skalierung der Ruckbegrenzung bei G00.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.	1e-9	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Skalierung der Ruckbegrenzung bei G00.
 Relevante Axiale Ruckbegrenzung bei G00 =:
 (MD32435 \$MA_G00_JERK_FACTOR[...] * MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK[...])

2.3 NC-Maschinendaten

32437	AX_JERK_VELO			A04	B1	
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsschwelle für lineare Ruckanpassung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000, 3000...	0.0	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Geschwindigkeit ab der der erlaubte Ruck einer Achse linear ansteigt.
 Die Ruckanpassung wird nur dann aktiv, falls das MD32439 \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR > 1.0 ist.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
 siehe auch MD32438 \$MA_AX_JERK_VEL1 und \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR

32438	AX_JERK_VEL1			A04	B1	
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsschwelle für lineare Ruckanpassung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000, 6000...	0.0	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Geschwindigkeit ab der der erlaubte Ruck einer Achse von dem linearen Anstieg in den durch
 das MD32439 \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR definierte Sättigung geht.
 Der Wert dieser Geschwindigkeit muss größer als der durch das MD32437 \$MA_AX_JERK_VELO eingestellte Wert sein.
 Die Ruckanpassung wird nur dann aktiv, falls das MD32439 \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR > 1.0 ist.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
 siehe auch MD32437 \$MA_AX_JERK_VELO und MD32439 \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR

32439	MAX_AX_JERK_FACTOR			A04	B1	
-	Faktor für Ruckanpassung bei großen Geschwindigkeiten			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	1.0	1.0E+301	3/3	I

Beschreibung: Faktor zur Einstellung einer adaptiven Ruckanpassung einer Achse.
 Die Ruckanpassung wird nur dann aktiv, falls der Wert dieses MD größer als 1 ist.
 Der geschwindigkeitsabhängige Achsruck wird nur zur Festlegung der maximalen Bahngeschwindigkeit verwendet, und hat keinen Einfluss auf die maximale Bahnbeschleunigung und maximalen Bahnruck. Deshalb wirkt sich die geschwindigkeitsabhängige Ruckadaption nur bei Verfahrbewegungen aus, die eine geometrische Torsion (Änderung der Krümmung) enthalten. Bei Linearbewegungen sind sowohl die Krümmung als auch die Torsion Null, und die Ruckadaption hat keine Auswirkung.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
 siehe auch MD32437 \$MA_AX_JERK_VELO und MD32438 \$MA_AX_JERK_VEL1

32440	LOOKAH_FREQUENCY	EXP, A04	B1			
-	Glättungsfrequenz bei LookAhead.	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	10.	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Es wird dabei immer das Minimum aller an der Bahn beteiligten Achsen ermittelt.
Werden Schwingungen in der Mechanik dieser Achse angeregt und ist deren Frequenz bekannt, so sollte dieses MD kleiner als diese Frequenz eingestellt werden.

32450	BACKLASH	A09	K3, G2			
mm, Grad	Umkehrlose	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	2	0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Umkehrlose zwischen positiver und negativer Verfahrrichtung.
Die Eingabe des Kompensationswertes ist

- positiv, wenn der Geber dem Maschinenteil voraus eilt (Normalfall)
- negativ, wenn der Geber dem Maschinenteil hinterher hinkt.

Bei Eingabe von 0 ist die Losekompensation unwirksam.
Die Losekompensation ist nach dem Referenzpunktfahren in allen Betriebsarten immer aktiv.
Sonderfälle:
Für jedes Messsystem ist eine eigene Umkehrlose einzutragen.
Korrespondiert mit:
MD30200 \$MA_NUM_ENCS (Anzahl der Messsysteme)
MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL
(Maximale Toleranz bei Lageleistwertumschaltung)

32452	BACKLASH_FACTOR	A09	K3, G2, S1, V1			
-	Bewertungsfaktor für Umkehrlose	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	0.01	100.0	7/2	I

Beschreibung: Bewertungsfaktor für Umkehrlose.
Durch das Maschinendatum kann die in MD32450 \$MA_BACKLASH angegebene Lose parametersatzabhängig verändert werden, z.B. um eine getriebestufenabhängige Lose zu berücksichtigen.
Korrespondiert mit:
MD32450 \$MA_BACKLASH[n]

32454	BACKLASH_MODE	A09	-			
-	Losekompensationsmodus	UBYTE	NEW CONF			
-						
-	2	0, 0	0	0x3	7/2	I

Beschreibung: Bit 0 = 0:
Der Losekompensationswert wird bei Power-On nicht restauriert.
Bit 0 = 1:
Der Losekompensationswert wird bei Power-On restauriert.
Bit 1 = 0:
Die Losekompensation reagiert auf andere Kompensationsbewegungen
(Temperaturkompensation, Durchhang- und Winkligkeitsfehlerkompensation).

2.3 NC-Maschinendaten

Bit 1 = 1:

Die Losekompensation reagiert nicht auf andere Kompensationsbewegungen (Temperaturkompensation, Durchhang- und Winkligkeitsfehlerkompensation).

32455	BACKLASH_ACT_COMP	A09	-
-	Interner Wert der Losekompensation	DOUBLE	POWER ON
NDDL, NBUP, -			
-	2	0.0, 0.0	- - 7/2

Beschreibung: In diesem MD wird (in interner Formatdarstellung) der aktuelle Zahlenwert der Losekompensation hinterlegt, damit bei Power-On der Kompensationswert restauriert werden kann.

32456	BACKLASH_DYN	A09	-
mm, Grad	Kompensationswert dynamische Losekompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	- - 7/2

Beschreibung: Kompensationswert für dynamische Losekompensation
 Die Eingabe des Kompensationswertes ist

- positiv, wenn der Geber dem Maschinenteil voraus eilt (Normalfall)
- negativ, wenn der Geber dem Maschinenteil hinterher hinkt.

Bei Eingabe von 0 ist die Losekompensation unwirksam.
 Die dynamische Losekompensation kann erst nach dem Referenzpunktfahren aktiviert werden. Die Aktivierung geschieht über PLC-Anwenderschnittstellensignale.
 Sonderfälle:
 Für jedes Messsystem ist eine eigener Kompensationswert einzutragen.
 Korrespondiert mit:
 MD32457 \$MA_BACKLASH_DYN_MAX_VELO
 (Begrenzung der Kompensationswertänderung)
 MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO
 (Maximale Achsgeschwindigkeit)
 MD30200 \$MA_NUM_ENCS
 (Anzahl der Messsysteme)
 MD30200 \$MA_NUM_ENCS (Anzahl der Messsysteme)

32457	BACKLASH_DYN_MAX_VELO	A09	-
%	Begrenzung dynamische Losekompensationwertänderung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	- - 7/2

Beschreibung: Relative Geschwindigkeit, mit der ein dynamischer Losekompensationwert herausgefahren wird. Begrenzung der Kompensationswertänderung. Die Eingabe erfolgt in Prozent von MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO.
 Korrespondiert mit:
 MD32456 \$MA_BACKLASH_DYN
 (Kompensationswert dynamische Losekompensation)
 MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO
 (Maximale Achsgeschwindigkeit)

32490	FRICT_COMP_MODE	A09	K3
-	Art der Reibkompensation	BYTE	POWER ON
-			
-	1	1	0
-		4	7/2
-			I

Beschreibung:

0: Keine Reibkompensation

1: Reibkompensation mit konstantem Aufschaltwert bzw. mit adaptiver Kennlinie

2: Reibkompensation mit gelernter Kennlinie über neuronales Netz

3: Reibkompensation mit adaptiven Kennlinien, Aufschaltzeitpunkt abhängig vom Geschwindigkeitssollwert

4: Reibkompensation mit adaptiven Kennlinien, Aufschaltzeitpunkt abhängig vom Lagereglerausgang

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

Mode 1 und 2 korrespondieren mit:

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE

MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME

MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS

Mode 3 und 4 korrespondieren mit:

MD32571 \$MA_FRICT_VELO_STEP

MD32572 \$MA_FRICT_V_PULSE_DELAY_TIME

MD32573 \$MA_FRICT_V_PULSE_CONST_TIME

MD32574 \$MA_FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME

MD32575 \$MA_FRICT_V_PULSE_SMOOTH_TIME

MD32576 \$MA_FRICT_TORQUE_STEP

MD32577 \$MA_FRICT_T_PULSE_DELAY_TIME

MD32578 \$MA_FRICT_T_PULSE_SMOOTH_TIME

MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL

MD32582 \$MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_PLUS

MD32583 \$MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_MINUS

MD32584 \$MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_PLUS

MD32585 \$MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_MINUS

MD32586 \$MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_PLUS

MD32587 \$MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_MINUS

MD32588 \$MA_FRICT_ADAPT_T_STEP

32500	FRICT_COMP_ENABLE	A09	K3, G2
-	Reibkompensation aktiv	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-		FALSE	0
-			7/2
-			I

Beschreibung:

1: Die Reibkompensation wird für diese Achse freigegeben.
Entsprechend der Einstellung von MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE wird die entsprechende Reibkompensation aktiv.
Bei der neuronalen QFK sollte das Maschinendatum sinnvoll erst nach dem "Lernen" einer gültigen Kennlinie auf "1" gesetzt werden.
Während des Lernvorgangs erfolgt die Aufschaltung der Korrekturwerte unabhängig vom Inhalt dieses Maschinendatums.

0: Die Reibkompensation ist für die Achse nicht freigegeben.

2.3 NC-Maschinendaten

Damit werden keine Reibkompensationswerte aufgeschaltet.

Korrespondiert mit:

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE

32510	FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE	EXP, A09	K3
-	Adaption Reibkompensation aktiv	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	1	FALSE	0

Beschreibung:

1: Die Reibkompensation mit Amplituden-Adaption wird für die Achse freigegeben. Mit der Reibkompensation können Quadrantenfehler an Kreiskonturen kompensiert werden. Häufig ist die benötigte Aufschaltamplitude des Reibkompensationswertes über den gesamten Beschleunigungsbereich nicht konstant. So muss für eine optimale Reibkompensation bei höheren Beschleunigungen ein kleinerer Kompensationswert aufgeschaltet werden als bei kleineren Beschleunigungen. Es sind dafür die Parameter der Adaptionkennlinie zu ermitteln und als Maschinendaten einzugeben.

0: Die Reibkompensation mit Amplituden-Adaption ist für die Achse nicht freigegeben. Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
 Reibkompensation aktiv

MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler Reibkompensationswert

MD32530 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MIN
 Minimaler Reibkompensationswert

MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1
 Adaption-Beschleunigungswert 1

MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2
 Adaption-Beschleunigungswert 2

MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
 Adaption-Beschleunigungswert 3

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
 Reibkompensations-Zeitkonstante

32520	FRICT_COMP_CONST_MAX	EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Maximaler Reibkompensationswert	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-MD_DBLMAX

Beschreibung:

Bei inaktiver Adaption (MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE=0) wird der maximale Reibkompensation im gesamten Beschleunigungsbereich aufgeschaltet.

Bei aktiver Adaption (MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE=1) wird der maximale Reibkompensation entsprechend der Adaptionkennlinie aufgeschaltet.

Im 1-ten Beschleunigungsbereich ($a < MD32550$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 * (a/MD32550)$

Im 2-ten Beschleunigungsbereich ($MD32550 \leq a \leq MD32560$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520$

Im 3-ten Beschleunigungsbereich ($MD32560 < a < MD32570$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 + (MD32530 - MD32520) / (MD32570 - MD32560) * (a - MD32560)$

Im 4-ten Beschleunigungsbereich (MD32570 <= a) beträgt die Aufschaltamplitude = MD32530

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2 (neuronale QFK)

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
Reibkompensation aktiv

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
Adaption Reibkompensation aktiv

MD32530 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MIN
Minimaler Reibkompensationswert

MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1
Adaptions-Beschleunigungswert 1

MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2
Adaptions-Beschleunigungswert 2

MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
Adaptions-Beschleunigungswert 3

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
Reibkompensations-Zeitkonstante

32530	FRICT_COMP_CONST_MIN	EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Minimaler Reibkompensationswert	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/2 I

Beschreibung:

Der minimale Reibkompensationswert ist nur bei aktiver "Reibkompensation mit Adaption" (MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE=1) wirksam.

Die Amplitude des Reibkompensationswertes wird im 4-ten Beschleunigungsbereich (MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3 <= a) aufgeschaltet.

Nicht relevant bei:

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2 (neuronale QFK)

Sonderfälle:

In Sonderfällen kann der Wert für FRICT_COMP_CONST_MIN sogar größer sein als für MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX.

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
Reibkompensation aktiv

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
Adaption Reibkompensation aktiv

MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
Maximaler Reibkompensationswert

MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1
Adaptions-Beschleunigungswert 1

MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2
Adaptions-Beschleunigungswert 2

MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
Adaptions-Beschleunigungswert 3

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME

2.3 NC-Maschinendaten

Reibkompensations-Zeitkonstante

32540	FRICT_COMP_TIME			EXP, A09	K3	
s	Reibkompensations-Zeitkonstante			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.015	0.0	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Der Reibkompensationswert wird über einen DT1-Filter aufgeschaltet.
 Die Aufschaltamplitude klingt entsprechend der Zeitkonstanten ab.
 Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
 Reibkompensation aktiv
 MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler Reibkompensationswert

32550	FRICT_COMP_ACCEL1			EXP, A09	K3	
m/s², Umdr/s²	Adaptions-Beschleunigungswert 1			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Der Adaptions-Beschleunigungswert wird nur benötigt, wenn die "Reibkompensation mit Adaption" (MD32510=1) wirksam ist.
 Die Adaptions-Beschleunigungswerte 1 bis 3 sind Stützpunkte zur Festlegung der Adaptionskennlinie. Die Adaptionskennlinie ist in 4 Bereiche unterteilt, in denen jeweils unterschiedliche Reibkompensationswerte wirken.
 Für den 1-ten Bereich (a < MD32550) gilt die Aufschaltamplitude = a * MD32520 / MD32550
 Nicht relevant bei:
 MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
 Reibkompensation aktiv
 MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
 Adaption Reibkompensation aktiv
 MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler Reibkompensationswert
 MD32530 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MIN
 Minimaler Reibkompensationswert
 MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2
 Adaptions-Beschleunigungswert 2
 MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
 Adaptions-Beschleunigungswert 3
 MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
 Reibkompensations-Zeitkonstante

32560	FRICT_COMP_ACCEL2			EXP, A09	K3	
m/s², Umdr/s²	Adaptions-Beschleunigungswert 2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Der Adaption-Beschleunigungswert wird nur benötigt, wenn die "Reibkompensation mit Adaption" (MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE=1) wirksam ist.

Die Adaption-Beschleunigungswerte 1 bis 3 sind Stützpunkte zur Festlegung der Adaptionkennlinie. Die Adaptionkennlinie ist in 4 Bereiche unterteilt, in denen jeweils unterschiedliche Reibkompensationswerte wirken.

Im 1-ten Beschleunigungsbereich ($a < MD32550$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 * (a/MD32550)$

Im 2-ten Beschleunigungsbereich ($MD32550 \leq a \leq MD32560$) beträgt die Aufschaltamplitude = MD32520

Im 3-ten Beschleunigungsbereich ($MD32560 < a < MD32570$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 + (MD32530 - MD32520) / (MD32570 - MD32560) * (a - MD32560)$

Im 4-ten Beschleunigungsbereich ($MD32570 \leq a$) beträgt die Aufschaltamplitude = MD32530

Nicht relevant bei:

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
Reibkompensation aktiv

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
Adaption Reibkompensation aktiv

MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
Maximaler Reibkompensationswert

MD32530 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MIN
Minimaler Reibkompensationswert

MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1
Adaption-Beschleunigungswert 1

MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
Adaption-Beschleunigungswert 3

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
Reibkompensations-Zeitkonstante

32570	FRICT_COMP_ACCEL3	EXP, A09	K3
m/s ² , Umdr/s ²	Adaption-Beschleunigungswert 3	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			I

Beschreibung: Der Adaption-Beschleunigungswert wird nur benötigt, wenn die "Reibkompensation mit Adaption" (MD32510=1) wirksam ist.

Die Adaption-Beschleunigungswerte 1 bis 3 sind Stützpunkte zur Festlegung der Adaptionkennlinie. Die Adaptionkennlinie ist in 4 Bereiche unterteilt, in denen jeweils unterschiedliche Reibkompensationswerte wirken.

Im 1-ten Beschleunigungsbereich ($a < MD32550$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 * (a/MD32550)$

Im 2-ten Beschleunigungsbereich ($MD32550 \leq a \leq MD32560$) beträgt die Aufschaltamplitude = MD32520

Im 3-ten Beschleunigungsbereich ($MD32560 < a < MD32570$) beträgt die Aufschaltamplitude = $MD32520 + (MD32530 - MD32520) / (MD32570 - MD32560) * (a - MD32560)$

Im 4-ten Beschleunigungsbereich ($MD32570 \leq a$) beträgt die Aufschaltamplitude = MD32530

Nicht relevant bei:

MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 2

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE
 Reibkompensation aktiv
 MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
 Adaption Reibkompensation aktiv
 MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler Reibkompensationswert
 MD32530 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MIN
 Minimaler Reibkompensationswert
 MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1
 Adaption-Beschleunigungswert 1
 MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2
 Adaption-Beschleunigungswert 2
 MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
 Reibkompensations-Zeitkonstante

32571	FRICT_VELO_STEP	EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			1

Beschreibung: Die Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation wird beschleunigungsabhängig über Gewichtungsfaktoren aus den Kennlinien adaptiert.

Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32582 \$MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_PLUS
 MD32583 \$MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_MINUS

32572	FRICT_V_PULSE_DELAY_TIME	EXP, A09	K3
s	Verzögerungszeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0
		0.1	7/2
			1

Beschreibung: Der Geschwindigkeitsaufschaltimpuls der Reibkompensation wird um diese Zeit verzögert. Die Verzögerungszeit wird nicht adaptiert und ist auf 16 Lagereglertakte begrenzt.

Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO

32573	FRICT_V_PULSE_CONST_TIME	EXP, A09	K3
s	Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0
		10.0	7/2
			I

Beschreibung: Die Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation wird beschleunigungsabhängig über Gewichtungsfaktoren aus den Kennlinien adaptiert.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4

MD32584 \$MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_PLUS

MD32585 \$MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_MINUS

32574	FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME	EXP, A09	K3
s	Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0
		10.0	7/2
			I

Beschreibung: Die Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation wirkt glättend und wird beschleunigungsabhängig über Gewichtungsfaktoren aus den Kennlinien adaptiert.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4

MD32586 \$MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_PLUS

MD32587 \$MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_MINUS

32575	FRICT_V_PULSE_SMOOTH_TIME	EXP, A09	K3
s	Anstiegszeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0
		10.0	7/2
			I

Beschreibung: Die Anstiegszeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation. Die Anstiegszeit wirkt glättend und wird nicht adaptiert.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4

MD32571 \$MA_FRICT_VELO_STEP

MD32573 \$MA_FRICT_V_PULSE_CONST_TIME

MD32574 \$MA_FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME

2.3 NC-Maschinendaten

32576	FRICT_TORQUE_STEP	EXP, A09	K3			
-	Amplitude des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Die Amplitude des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation wird beschleunigungsabhängig über Gewichtungsfaktoren aus den Kennlinien adaptiert.
 Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32588 \$MA_FRICT_ADAPT_T_STEP

32577	FRICT_T_PULSE_DELAY_TIME	EXP, A09	K3			
s	Verzögerungszeit des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0	0.1	7/2	I

Beschreibung: Der Momentenaufschaltimpuls der Reibkompensation wird um diese Zeit verzögert. Die Verzögerungszeit wird nicht adaptiert und ist auf 16 Lagereglertakte begrenzt.
 Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO

32578	FRICT_T_PULSE_SMOOTH_TIME	EXP, A09	K3			
s	Anstiegszeit des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0	10.0	7/2	I

Beschreibung: Die Anstiegszeit des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation. Die Anstiegszeit wirkt glättend und wird nicht adaptiert.
 Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32576 \$MA_FRICT_TORQUE_STEP = 1

32579	FRICT_PRETRIGGER_TIME	EXP, A09	K3			
s	Vorhaltezeit für die Pulse der Reibkompensation	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	-0.250	0.250	7/2	I

Beschreibung: Vorhalte- bzw. Verzögerungszeiten im Bereich von 0 bis 128 Lagereglertakten sind einstellbar, das Phasenfilter (vgl. MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME) kann in Summe bei z.B. 2ms Lagereglertakt die Sollwerte um 0 bis 256ms verzögern.

Die Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit für die Pulse der Reibkompensation wird nicht adaptiert.

a. positive Eingabewerte: Die Pulse der Reibkompensation werden um diese Zeit vorzeitig aufgeschaltet. Die Vorhaltezeit ist auf MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME begrenzt.

b. negative Eingabewerte: Die Pulse der Reibkompensation werden um diese Zeit (zusätzlich zu MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME) verzögert aufgeschaltet.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE
 MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME

32580	FRICT_COMP_INC_FACTOR			A09	K3	
%	Gewichtung für Reibkompensationswert bei kurzen Verfahrbew.			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.0	0	100.0	7/2	I

Beschreibung: Der anhand des Kreisformtests ermittelte optimale Reibkompensationswert kann bei eingeschalteter Kompensation und kurzen axialen Positioniervorgängen zu einer Überkompensation in dieser Achse führen.

In diesen Fällen erreicht man eine bessere Einstellung durch eine Reduktion der Amplitude des Reibkompensationswert bei allen Positioniersätzen, die innerhalb eines Interpolatortaktes von der Steuerung abgefahren werden.

Der einzugebende Faktor ist ein empirisch ermittelter Wert, der von Achse zu Achse aufgrund der verschiedenen Reibverhältnisse unterschiedlich ausfallen kann. Der Eingabebereich liegt zwischen 0 bis 100% des aus dem Kreisformtest ermittelten Wertes. Die Standardeinstellung ist 0; somit erfolgt bei kurzen Verfahrbewegungen keine Kompensation.

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE Reibkompensation aktiv

32581	FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL			EXP, A09	K3	
m/s ² , Umdr/s ²	Beschleunigungsstützpunkte der Reibkompensationskennlinien			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	1000000.0	7/2	I

Beschreibung: Es können bis zu zehn unterschiedliche Beschleunigungswerte eingegeben werden, für die eine Adaption der Reibkompensationswerte erfolgen soll. Die Beschleunigungswerte müssen in streng monoton steigender Reihenfolge eingegeben werden. Der erste Beschleunigungswert muss immer Null sein. Ein abschließender Beschleunigungswert gleich Null reduziert die Anzahl der Adaptionsstützpunkte.

Nachfolgende Werte der Reibkompensation werden beschleunigungsabhängig adaptiert:

- Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltpulses
- Wirkdauer des Geschwindigkeitsaufschaltpulses
- Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltpulses
- Amplitude der Momentenaufschaltpulses

Nicht relevant bei:

2.3 NC-Maschinendaten

```

MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
Korrespondiert mit:
MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
MD32582 $MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_PLUS
MD32583 $MA_FRICT_ADAPT_V_STEP_MINUS
MD32584 $MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_PLUS
MD32585 $MA_FRICT_ADAPT_V_CONST_MINUS
MD32586 $MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_PLUS
MD32587 $MA_FRICT_ADAPT_V_DECAY_MINUS
MD32588 $MA_FRICT_ADAPT_T_STEP
    
```

32582	FRICT_ADAPT_V_STEP_PLUS			EXP, A09	K3	
-	Gewichtungsfaktor für die Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltpulses			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-1.0	1.0	7/2	I

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen -1.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in positiver Richtung.

```

Nicht relevant bei:
MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
Korrespondiert mit:
MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
MD32581 $MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
MD32571 $MA_FRICT_VELO_STEP
    
```

32583	FRICT_ADAPT_V_STEP_MINUS			EXP, A09	K3	
-	Gewichtungsfaktor für die Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltpulses			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-1.0	1.0	7/2	I

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen -1.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Amplitude des Geschwindigkeitsaufschaltpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in negativer Richtung.

```

Nicht relevant bei:
MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
Korrespondiert mit:
MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
MD32581 $MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
    
```


MD32571 \$MA_FRICT_VELO_STEP

32584	FRICT_ADAPT_V_CONST_PLUS	EXP, A09	K3			
-	Gewichtungsfaktor für die Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	1.0	7/2	I

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen 0.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in positiver Richtung.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4

MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL

MD32573 \$MA_FRICT_V_PULSE_CONST_TIME

32585	FRICT_ADAPT_V_CONST_MINUS	EXP, A09	K3			
-	Gewichtungsfaktor für die Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	1.0	7/2	I

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen 0.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Wirkzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in negativer Richtung.

Nicht relevant bei:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2

Korrespondiert mit:

MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1

MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4

MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL

MD32573 \$MA_FRICT_V_PULSE_CONST_TIME

32586	FRICT_ADAPT_V_DECAY_PLUS	EXP, A09	K3			
-	Gewichtungsfaktor für die Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	1.0	7/2	I

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen 0.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in positiver Richtung.

2.3 NC-Maschinendaten

Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
 MD32574 \$MA_FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME

32587	FRICT_ADAPT_V_DECAY_MINUS	EXP, A09	K3			
-	Gewichtungsfaktor für die Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	1.0	7/2	1

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen 0.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Abklingzeit des Geschwindigkeitsaufschaltimpulses der Reibkompensation gewichtet wird. Die Gewichtungsfaktoren wirken beim Vorzeichenwechsel der Geschwindigkeit in negativer Richtung.

Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
 MD32574 \$MA_FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME

32588	FRICT_ADAPT_T_STEP	EXP, A09	K3			
-	Gewichtungsfaktor für die Amplitude des Momentenaufschaltimpulses	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	10	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-1.0	1.0	7/2	1

Beschreibung: Zu jedem Beschleunigungswert aus MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL kann ein Faktor zwischen -1.0 und 1.0 eingegeben werden, mit dem die Amplitude des Momentenaufschaltimpulses der Reibkompensation gewichtet wird.

Nicht relevant bei:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 0
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 1/2
 Korrespondiert mit:
 MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE = 1
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE = 3/4
 MD32581 \$MA_FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
 MD32576 \$MA_FRICT_TORQUE_STEP

32610	VELO_FFWEIGHT			A07, A09	G1, TE1, K3, S3, A3, G2, S1, V1	
-	Vorsteuerfaktor für Geschwindigkeits-/Drehzahlvorsteuerung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Wichtungsfaktor für Vorsteuerung. Ist bei digitalen Antrieben normalerweise = 1.0, da diese die Solldrehzahl exakt einhalten.

Bei analogen Antrieben kann mit diesem Faktor der Verstärkungsfehler des Antriebsstellers ausgeglichen werden, so dass die Istdrehzahl exakt gleich der Solldrehzahl wird (dies reduziert den Schleppabstand mit Vorsteuerung).

Bei beiden Antriebstypen kann mit einem Faktor < 1.0 die Wirkung der Vorsteuerung kontinuierlich zurückgenommen werden, wenn die Maschine zu hart fährt und andere Maßnahmen (z.B. Ruckbegrenzung) nicht angewendet werden sollen. Dabei gehen auch evtl. vorhandene Überschwinger zurück; allerdings steigt der Fehler an gekrümmten Konturen, z.B. am Kreis. Bei 0.0 bleibt ein reiner Lageregler ohne Vorsteuerung übrig. Die Konturüberwachung berücksichtigt Faktoren < 1.0.

In Einzelfällen kann es trotzdem notwendig werden, MD CONTOUR_TOL zu vergrößern.

32620	FFW_MODE			A07, A09	G1, K3, S3, G2, S1	
-	Vorsteuerungsart			BYTE	RESET	
-						
-	-	3	0	4	7/2	M

Beschreibung: Mit FFW_MODE wird achsspezifisch festgelegt, welche Vorsteuerungsart wirken soll:

- 0 = Keine Vorsteuerung
- 1 = Drehzahlvorsteuerung mit PT1-Symmetrierung
- 2 = Momentenvorsteuerung (nur bei SINAMICS) mit PT1-Symmetrierung
- 3 = Drehzahlvorsteuerung mit Tt-Symmetrierung
- 4 = Momentenvorsteuerung (nur bei SINAMICS) mit Tt-Symmetrierung

Mit den Hochsprachenanweisungen FFWON und FFWOF kann kanalspezifisch für alle Achsen die Vorsteuerung ein- bzw. ausgeschaltet werden.

Soll die Vorsteuerung bei einzelnen Achsen nicht durch diese Anweisungen beeinflusst werden, kann in dem Maschinendatum FFW_ACTIVATION_MODE wahlweise immer ein- bzw. immer ausgeschaltet werden (s. auch FFW_ACTIVATION_MODE).

Falls eine Vorsteuerungsart ausgewählt ist (Drehzahl- oder Momenten-Vorsteuerung), kann zusätzlich mit dem MD32630 \$MA_FFW_ACTIVATION_MODE vorgegeben werden, ob die Vorsteuerung vom Teileprogramm aktiviert oder deaktiviert werden kann.

Hinweis zu SINAMICS-Antrieben bei angewählter Momentenvorsteuerung:

- Alarm 26016 verweist auf das vorliegende Maschinendatum, wenn das verwendete Telegramm (vgl. MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE) die Funktion Momentenvorsteuerung nicht unterstützt. Abhilfe: Telegramm 136 verwenden.

Korrespondiert mit:

- MD32630 \$MA_FFW_ACTIVATION_MODE
- MD32610 \$MA_VELO_FFWEIGHT
- MD32650 \$MA_AX_INERTIA

32630	FFW_ACTIVATION_MODE			A07, A09	K3, G2	
-	Vorsteuerung aktivieren vom Programm			BYTE	RESET	
CTEQ, -						
-	-	1	0	2	7/2	M

Beschreibung: Mit MD32630 \$FFW_ACTIVATION_MODE kann festgelegt werden, ob die Vorsteuerung für diese Achse/Spindel vom Teileprogramm ein- und ausschaltbar ist.

2.3 NC-Maschinendaten

0 = Die Vorsteuerung kann nicht durch die Hochsprachenelemente FFWON bzw. FFWOF ein- bzw. ausgeschaltet werden.

Für die Achse/Spindel wirkt somit stets der mit MD32620 \$MA_FFW_MODE vorgegebene Zustand.

1 = Die Vorsteuerung kann vom Teileprogramm durch FFWON bzw. FFWOF ein- bzw. ausgeschaltet werden.

Die Anweisung FFWON/FFWOF wird sofort wirksam

2 = Die Vorsteuerung kann vom Teileprogramm durch FFWON bzw. FFWOF ein- bzw. ausgeschaltet werden.

Die Anweisung FFWON/FFWOF wird erst im nächsten Achsstillstand wirksam

Die Default-Einstellung wird mit dem kanalspezifischen MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES vorgegeben. Diese Einstellung gilt auch schon, bevor der erste NC-Satz abgearbeitet wurde.

Hinweise:

Der zuletzt gültige Zustand bleibt auch nach Reset weiterhin wirksam (und damit auch bei JOG).

Da mit FFWON bzw. FFWOF die Vorsteuerung von allen Achsen des Kanals ein- bzw. ausgeschaltet wird, sollte bei miteinander interpolierenden Achsen das MD32630 \$MA_FFW_ACTIVATION_MODE identisch eingestellt sein.

Ein-/Ausschalten der Vorsteuerung bei fahrender Achse/Spindel kann Ausgleichsvorgänge im Regelkreis hervorrufen. Interpolierende Achsen werden deshalb bei solchen Schaltvorgängen aus dem Teileprogramm angehalten (interner Stop G09 wird ausgelöst).

Korrespondiert mit:

MD32620 \$MA_FFW_MODE

MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES

32640	STIFFNESS_CONTROL_ENABLE			A01, A07	TE3, G2	
-	Dynamische Steifigkeits-Regelung			BOOLEAN	NEW CONF	
CTEQ, -						
-	1	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung:

Dynamische Steifigkeitsregelung aktivieren, wenn Bit gesetzt.

Bei aktiver Steifigkeitsregelung sind höhere Kv-Verstärkungsfaktoren möglich (MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN).

Hinweise:

Verfügbarkeit dieser Funktion ist vom verwendeten Antrieb abhängig (Der Antrieb muss die Funktion DSC unterstützen).

Hinweis zu PROFIdrive-Antrieben:

Alarm 26017 verweist auf das vorliegende Maschinendatum, wenn

a. das verwendete PROFIdrive-Telegramm (vgl. MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE) die Funktion DSC gar nicht unterstützt bzw. keinen Geber 1 (wie z.B. Tel. 118), auf den sich die DSC-Normierung für das PZD XERR bezieht, enthält. Abhilfe: Ausreichend mächtiges Telegramm welches auch Geber 1 enthält verwenden (z.B. Tel. 106, 116).

b. speziell bei Sinamics-Antrieben, falls bei aktivem DSC eine Gebersignal-Invertierung in MD32110 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL=-1 parametrier ist. Abhilfe: Gebersignal-Invertierung aus MD32110 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL entfernen und stattdessen in SINAMICS-Parameter P410 eingeben.

32642	STIFFNESS_CONTROL_CONFIG			A01, A07	-	
-	Konfiguration der dynamischen Steifigkeits-Regelung (DSC)			BYTE	NEW CONF	
CTEQ, -						
-	1	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Konfiguration der dynamischen Steifigkeits-Regelung (DSC):

0: DSC im Antrieb arbeitet mit indirektem Messsystem, d.h. Motor-Mess-System (Standardfall).

1: DSC im Antrieb arbeitet mit direktem Messsystem.

Hinweise:

Verfügbarkeit dieser Funktion ist vom verwendeten Antrieb abhängig (Der Antrieb muss die Funktion DSC unterstützen).

Bei SINAMICS (P1193 ungleich 0) muss dieses Maschinendatum den Wert 0 haben.

32644	STIFFNESS_DELAY_TIME	A01, A07	-			
s	Dynamische Steifigkeits-Regelung: Verzögerung	DOUBLE	POWER ON			
-, CTEQ						
-	1	0.0	-0.02	0.02	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration einer Korrektur-Totzeit der Dynamischen Steifigkeits-Regelung (DSC) bei optimiertem PROFIBUS/PROFINET-Zyklus, Einheit: Sekunden

32650	AX_INERTIA	EXP, A07, A09	G1, K3, S3, G2			
kgm²	Trägheit für Momentenvorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:
 Trägheit der Achse. Wird bei Momentenvorsteuerung benötigt.
 Bei der Momentenvorsteuerung wird ein zusätzlicher Stromsollwert, proportional zum Drehmoment, direkt am Eingang des Stromreglers eingegeben. Dieser Wert setzt sich zusammen aus der Beschleunigung und dem Trägheitsmoment. Die entsprechende Zeitkonstante des Stromreglerkreises muss für diesen Zweck definiert und im MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME eingegeben werden.
 Das gesamte Trägheitsmoment der Achse (Antrieb + Last) muss auch unter MD32650 \$MA_AX_INERTIA eingegeben sein (gesamtes Trägheitsmoment in Bezug auf Antriebswelle entsprechend der vom Maschinenhersteller gelieferten Daten).
 Wenn MD32650 \$MA_AX_INERTIA und MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME richtig gesetzt sind, ist der Schleppabstand selbst bei Beschleunigung fast Null (prüfen Sie dies bitte in der Service-Anzeige unter "Schleppabstand" nach).
 Die Momentenvorsteuerung ist deaktiviert, wenn MD32650 \$MA_AX_INERTIA auf 0 gesetzt ist. Da die Berechnungen jedoch unter allen Umständen durchgeführt werden, muss die Momentenvorsteuerung immer im MD32620 \$MA_FFW_MODE = 0 oder 1 oder 3 (empfohlen) deaktiviert werden. Aufgrund der direkten Stromsollwerteingabe ist eine Momentenvorsteuerung nur bei digitalen Antrieben möglich.
 MD gilt nicht für:
 MD32620 \$MA_FFW_MODE = 0 oder 1 oder 3
 Bezogen auf:
 MD32620 \$MA_FFW_MODE
 MD32630 \$MA_FFW_ACTIVATION_MODE
 MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME

32652	AX_MASS	EXP, A07, A09	-			
kg	Achsmasse für Momentenvorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:
 Masse der Achse für Momentenvorsteuerung.
 Das MD wird bei Linearantrieben MD13080 \$MN_DRIVE_TYPE_DP=3) anstelle von MD32650 \$MA_AX_INERTIA verwendet.

2.3 NC-Maschinendaten

32700	ENC_COMP_ENABLE	A09	K3
-	Geber-/Spindelfehler-Kompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	2	FALSE, FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: 1: Die SSFK (Spindelsteigungsfehlerkompensation) wird für das Messsystem aktiviert. Hiermit können Spindelsteigungsfehler und Messsystemfehler kompensiert werden. Die Funktion wird intern erst freigegeben, wenn das jeweilige Messsystem referenziert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5 (Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2) = 1). Schreibschutzfunktion (Kompensationswerte) aktiv. 0: Die SSFK ist für die Achse/Messsystem nicht aktiv. Korrespondiert mit:
 MD38000 \$MA_MM_ENC_COMP_MAX_POINTS Anzahl der Stützpunkte bei SSFK
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 (Referenziert/Synchronisiert 1)
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.5 (Referenziert/Synchronisiert 2)

32710	CEC_ENABLE	A09	K3
-	Freigabe der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: 1: Freigabe der Durchhangkompensation für diese Achse. Mit der Durchhangkompensation können achsübergreifend Maschinengeometriefehler (z.B. Durchhang- und Winkligkeitsfehler) kompensiert werden. Die Funktion wird erst wirksam, wenn folgende Voraussetzungen erfüllt sind:

- die Option "Interpolatorische Kompensation" ist gesetzt
- die zugehörigen Kompensationstabellen in den NC-Anwenderspeicher geladen und freigegeben wurden (SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t] = 1)
- das jeweilige Lagemesssystem referenziert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal: DB31, ... DBX60.4 / 60.5 =1(Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2)).

0: Die Durchhangkompensation ist für die Kompensationsachse nicht freigegeben. Korrespondiert mit:
 MD18342 \$MN_MM_CEC_MAX_POINTS[t]
 Anzahl der Stützpunkte bei Durchhangkompensation
 SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t]
 Auswertung der Durchhangkompensationstabelle t freigegeben
 SD41310 \$SN_CEC_TABLE_WEIGHT[t]
 Gewichtungsfaktor der Durchhangkompensationstabelle t
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5
 (Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

32711	CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC	A09	K3, G2
-	Maßsystem der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: Kompensationsdaten liegen im:
 0: inch System
 1: metrischen System
 vor.

32720	CEC_MAX_SUM			A09	K3	
mm, Grad	Maximaler Kompensationswert bei Durchhangkompensation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0	0	10.0	7/2	M

Beschreibung:

Bei der Durchhangkompensation wird die absolute Größe des Summenkompensationswertes (Summe der Korrekturwerte aller wirksamen Kompensationsbeziehungen) axial mit dem Maschinendatenwert CEC_MAX_SUM überwacht.

Ist der ermittelte Summenkompensationswert größer dem Maximalwert, wird der Alarm 20124 gemeldet. Die Programmbearbeitung wird nicht unterbrochen. Der als zusätzliche Sollwert ausgegebene Kompensationswert wird auf dem Maximalwert begrenzt.

Nicht relevant bei:

- MSFK
- Losekompensation
- Temperaturkompensation

Korrespondiert mit:

MD32710 \$MA_CEC_ENABLE

Freigabe der Durchhangkompensation

SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t]

Auswertung der Durchhangkompensationstabelle t freigeben

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5

(Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

Hinweis: Für Systeme die nicht einer Exportbeschränkung unterliegen ist der Eingabebereich eingeschränkt.

32730	CEC_MAX_VELO			EXP, A09, A04	K3	
%	Geschwindigkeitsänderung bei CEC			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	10.0	0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Bei der Durchhangkompensation wird die Änderung des Summenkompensationswertes (Summe der Korrekturwerte aller wirksamen Kompensationsbeziehungen) axial begrenzt. Der maximale Änderungswert wird als %-Wert vom MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit) mit diesem Maschinendatum vorgegeben.

Ist die Änderung des Summenkompensationswertes größer dem Maximalwert, so wird der Alarm 20125 gemeldet. Die Programmbearbeitung wird aber fortgesetzt. Die infolge der Begrenzung nicht abgefahrene Strecke wird nachgeholt, sobald sich der Kompensationswert wieder aus der Begrenzung löst.

Nicht relevant bei:

- MSFK
- Losekompensation
- Temperaturkompensation

Korrespondiert mit:

MD32710 \$MA_CEC_ENABLE

Freigabe der Durchhangkompensation

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

Maximale Achsgeschwindigkeit

SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t]

Auswertung der Durchhangkompensationstabelle t freigeben

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5

(Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

2.3 NC-Maschinendaten

32750	TEMP_COMP_TYPE	A09	K3, W1
-	Temperaturkompensationstyp	UBYTE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0	0
		0x7	7/2
			M

Beschreibung: Mit dem MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE wird der für die Maschinenachse wirkende Temperaturkompensationstyp aktiviert.
 Dabei wird zwischen folgenden Arten unterschieden:
 Bit 0 = 0:
 positionsunabhängige Temperaturkompensation nicht aktiv
 Bit 0 = 1:
 positionsunabhängige Temperaturkompensation aktiv
 Bit 1 = 0:
 positionsabhängige Temperaturkompensation nicht aktiv
 Bit 1 = 1:
 positionsabhängige Temperaturkompensation aktiv
 Bit 2 = 0:
 Temperaturkompensation in Werkzeugrichtung nicht aktiv
 Bit 2 = 1:
 Temperaturkompensation in Werkzeugrichtung aktiv
 Korrespondiert mit:
 SD43900 \$SA_TEMP_COMP_ABS_VALUE
 Positionsabhängiger Temperaturkompensationswert
 SD43920 \$SA_TEMP_COMP_REF_POSITION
 Bezugsposition für positionsabhängige Temperaturkompensation
 SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE
 Steigungswinkel für positionsabhängige Temperaturkompensation
 MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR
 Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation

32760	COMP_ADD_VELO_FACTOR	EXP, A09, A04	K3
-	Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.01	0.
		0.10	7/2
			M

Beschreibung: Durch das axiale MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR kann die maximale Strecke, die durch die Temperaturkompensation in einem IPO-Takt verfahrbar ist, begrenzt werden.
 Liegt der resultierende Temperaturkompensationswert über diesem Maximalwert, so wird der Wert in mehreren IPO-Taktzyklen verfahren. Es erfolgt keine Alarmmeldung.
 Der maximale Kompensationswert pro IPO-Takt wird als Faktor bezogen auf die maximale Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) vorgegeben.
 Durch dieses Maschinendatum wird auch der maximale Steigungswinkel der Temperaturkompensation tanbmax begrenzt.
 Beispiel für die Ermittlung des maximalen Steigungswinkels tanb(max):
 1. Ermittlung der Interpolator-Taktzeit (siehe Funktionsbeschreibung Geschwindigkeiten, Soll-/Istwertsystem, Taktzeiten (G2))
 Interpolator-Taktzeit = Systemgrundtakt ^ Faktor für Interpolatorakt
 Interpolator-Taktzeit = MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME ^ MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
 Beispiel:
 MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME = 0,004 [s]

MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 3
 --> Interpolator-Taktzeit = 0,004 * 3 = 0,012 [s]

2. Ermittlung der maximalen Geschwindigkeitserhöhung infolge Änderung des Temperaturkompensationsparameters DvTmax

DvTmax = MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO * MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR

Beispiel: MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO = 10 000 [mm/min]

MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR = 0,01

--> DvTmax = 10 000 ^0,01 = 100 [mm/min]

3. Ermittlung der Verfahrstrecken pro Interpolator-Taktzeit

0,012

S1 (bei vmax) = 10 000 x ----- = 2,0 [mm]

60

0,012

ST (bei DvTmax) = 100 x ----- = 0,02 [mm]

60

4. Ermittlung von tanbmax

ST 0,02

tanbmax = ---- = ----- = 0,01 (entspricht dem Wert von

S1 2

COMP_ADD_VELO_FACTOR)

--> bmax = arc tan 0,01 = 0,57 Grad

Bei größeren Wertvorgaben von SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE wird steuerungsintern der maximale Steigungswinkel (hier 0,57 Grad) für den positionsabhängigen Temperaturkompensationswert verwendet. Es erfolgt keine Alarmmeldung.

Hinweis:

Bei der Festlegung des Schwellwertes für die Geschwindigkeitsüberwachung (MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT) ist ggf. die durch die Temperaturkompensation zusätzliche Geschwindigkeitsüberhöhung zu berücksichtigen.

Nicht relevant bei:

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 0, Durchhangkompensation, SSKF, Losekompensation

Korrespondiert mit:

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE

SD43900 \$SA_TEMP_COMP_ABS_VALUE

SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT

MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO

MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME

32800	EQUIV_CURRCTRL_TIME		EXP, A07, A09	G1, K3, S3, A2, A3, G2, S1, V1		
s	Ersatzzeitkonstante Stromregelkreis für Vorsteuerung		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	6	0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Die Zeitkonstante wird zur Parametrierung der Momentenvorsteuerung und zur Berechnung des dynamischen Schleppfehlermodells (Konturüberwachung) verwendet.

Für eine korrekt eingestellte Momentenvorsteuerung ist die Ersatzzeitkonstante des Stromregelkreises durch Ausmessen der Sprungantwort des Stromregelkreises genau zu bestimmen.

2.3 NC-Maschinendaten

Bei MD32620 \$MA_FFW_MODE=4 kann hier mit Hilfe negativer Eingabewerte eine schleppfehlerfreie Regelung (dann evtl. mit Überschwingen beim Positionieren) eingestellt werden.

Softwareintern automatisch berücksichtigte Verzögerungswerte werden dadurch wieder kompensiert bis zur tatsächlich wirksamen minimalen Symmetrierzeit "0".

Darüberhinausgehende negative Eingabewerte haben keine weitere Wirkung.

Bei MD32620 \$MA_FFW_MODE=2 werden negative Eingabewerte automatisch intern auf den Eingabewert "0" umgesetzt, sind also in diesem Fall unwirksam.

Korrespondiert mit:

MD32620 \$MA_FFW_MODE

Vorsteuerungsart

MD32650 \$MA_AX_INERTIA

Trägheit für Momentenvorsteuerung

oder MD32652 \$MA_AX_MASS

Achsmasse für Momentenvorsteuerung

MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL

Toleranzband Konturüberwachung

32810	EQUIV_SPEEDCTRL_TIME			A07, A09	G1, K3, S3, A2, A3, G2, S1, V1	
s	Ersatzzeitkonstante Drehzahlregelkreis für Vorsteuerung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Diese Zeitkonstante muss der Ersatzzeitkonstante des geschlossenen Drehzahlregelkreises entsprechen.

Sie wird zur Parametrierung der Drehzahlvorsteuerung und zur Berechnung des dynamischen Schleppfehlermodells (Konturüberwachung) verwendet.

Zusätzlich modelliert dieses MD bei simulierten Antrieben (MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE = 0) das Zeit-Verhalten des geschlossenen Drehzahlregelkreises.

Für eine korrekt eingestellte Drehzahlvorsteuerung ist die Ersatzzeitkonstante des Drehzahlregelkreises durch Ausmessen der Sprungantwort des Drehzahlregelkreises genau zu bestimmen.

Bei MD32620 \$MA_FFW_MODE=3 kann hier mit Hilfe negativer Eingabewerte eine schleppfehlerfreie Regelung (dann evtl. mit Überschwingen beim Positionieren) eingestellt werden.

Softwareintern automatisch berücksichtigte Verzögerungswerte werden dadurch wieder kompensiert bis zur tatsächlich wirksamen minimalen Symmetrierzeit "0".

Darüberhinausgehende negative Eingabewerte haben keine weitere Wirkung.

Bei MD32620 \$MA_FFW_MODE=1 werden negative Eingabewerte automatisch intern auf den Eingabewert "0" umgesetzt, sind also in diesem Fall unwirksam.

Korrespondiert mit:

MD32620 \$MA_FFW_MODE (Vorsteuerungsart)

MD32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT (Trägheitsmoment für Drehzahlvorsteuerung)

MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL (Toleranzband Konturüberwachung)

32890	DESVAL_DELAY_ENABLE			A07	-	
-	Axiales Sollwert-Phasenfilter			BOOLEAN	NEW CONF	
CTEQ, -						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit dem axialen Sollwert-Phasenfilter (Totzeit/Verzögerung) kann der Phasengang unabhängig vom Amplitudengang verändert werden (die üblichen Ruckfilter - vgl. MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE - beeinflussen dagegen Amplituden- und Phasengang gleichzeitig).

1: Sollwert-Phasenfilter (Verzögerung) ist aktiv.
 0: Sollwert-Phasenfilter (Verzögerung) ist inaktiv.

Korrespondiert mit:
 MD32895 \$MA_DESVAL_DELAY_TIME (Zeitkonstante für das axiale Sollwert-Phasenfilter)

32895	DESVAL_DELAY_TIME	A07	-
s	Zeitkonstante für das axiale Sollwert-Phasenfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist die Zeitkonstante für das Phasenfilter (Totzeit/Verzögerung) einzutragen.

Damit kann der axiale Sollwert-Phasengang unabhängig vom Amplitudengang eingestellt werden

Zeitkonstanten im Bereich von 0 bis 128 Lagereglertakten sind einstellbar, das Phasenfilter kann bei z.B. 2ms Lagereglertakt also die Sollwerte um 0 bis 256ms verzögern.

Eingabewerte ausserhalb dieser Grenzen werden implizit auf die genannten Grenzen (ohne Alarm) begrenzt.

Hinweis: Verzögerungen in der Sollwertkette können systembedingt die Reaktion bei z.B. Gewindebohren, Safety-Rückzugsbewegungen oder Genauhalt/Satzwechsel verlangsamen bzw. verschlechtern, deshalb sollten so kleine Zeitkonstanten als möglich im MD eingestellt werden.

Index 1 des MD wird nur bei umschaltbarem Ruckfilter benötigt (zweistellige Eingabewerte in MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE).

Das MD ist nur wirksam, wenn MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE = 1 ist.

Korrespondiert mit:
 MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE (axiales Sollwert-Phasenfilter)
 MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE

32900	DYN_MATCH_ENABLE	A07	G21, S3, G2
-	Dynamikanpassung	BOOLEAN	NEW CONF
CTEQ, -			
-	-	FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: Mit der Dynamikanpassung können Achsen mit unterschiedlichen KV-Faktoren mit dem MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME auf gleichen Schleppabstand eingestellt werden.

1: Dynamikanpassung ist aktiv.
 0: Dynamikanpassung ist inaktiv.

Korrespondiert mit:
 MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME[n]
 (Zeitkonstante der Dynamikanpassung)

32910	DYN_MATCH_TIME	A07	G1, K3, S3, A2, A3, G2, S1, V1
s	Zeitkonstante der Dynamikanpassung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist die Zeitkonstante der Dynamikanpassung einer Achse einzutragen.

2.3 NC-Maschinendaten

Miteinander interpolierende Achsen unterschiedlicher Dynamik können mit diesem Wert auf den "langsamsten" Regelkreis angepasst werden.

Als Zeitkonstante der Dynamikanpassung ist hierfür die Differenz der Ersatzzeitkonstanten des "langsamsten" Regelkreises zu der jeweiligen Achse einzugeben.

Das MD ist nur wirksam, wenn MD32900 \$MA_DYN_MATCH_ENABLE = 1 ist.

Korrespondiert mit:

MD32900 \$MA_DYN_MATCH_ENABLE (Dynamikanpassung)

32920	AC_FILTER_TIME	A10	-			
s	Glättungsfilter-Zeitkonstante für Adaptive-Control	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Bei PROFIdrive-Antrieben (soweit diese die nachfolgenden Antriebs-Istwerte im PROFIdrive-Telegramm transportieren, z.B. MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE = 116):
Mit den Hauptlaufvariablen \$AA_LOAD, \$AA_POWER, \$AA_TORQUE und \$AA_CURR können die folgenden Antriebs-Istwerte erfasst werden:

- Antriebsauslastung
- Antriebswirkleistung
- Antriebsmomentensollwert
- Stromistwert der Achse oder Spindel

Um Spitzen auszugleichen, können die gemessenen Werte durch ein PT1-Filter geglättet werden. Die Filterzeitkonstante wird mit dem MD32920 \$MA_AC_FILTER_TIME (Filter-Glättungszeitkonstante für Adaptive-Control) definiert.

Bei Erfassung des Antriebsmomentensollwerts oder Stromistwerts wirkt das Filter zusätzlich zu den im Antrieb vorhandenen Filtern. Beide Filter werden hintereinander geschaltet, wenn im System sowohl stark wie auch schwach geglättete Werte benötigt werden. Durch Vorgabe der Glättungszeit 0 Sekunden wird das Filter ausgeschaltet.

32925	LOAD_SMOOTH_FILTER_TIME	A10	-			
s	Filter-Zeitkonstante für geglättete Antriebsauslastung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Bei PROFIdrive-Antrieben (soweit diese die Antriebsauslastung im PROFIdrive-Telegramm transportieren, z.B. MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE = 116):
Um Spitzen auszugleichen, können die gemessenen Werte durch ein PT1-Filter geglättet werden.

32926	POWER_SMOOTH_FILTER_TIME	A10	-			
s	Filter-Zeitkonstante für geglättete Antriebswirkleistung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Bei PROFIdrive-Antrieben (soweit diese die Antriebswirkleistung im PROFIdrive-Telegramm transportieren, z.B. MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE = 116):
Um Spitzen auszugleichen, können die gemessenen Werte durch ein PT1-Filter geglättet werden.

32930	POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE	A07	G2			
-	Aktivieren des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang	BOOLEAN	NEW CONF			
CTEQ, -						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Aktivieren des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang.

Die Aktivieren des Tiefpassfilters wird nur bei inaktiver dynamischer Steifigkeits-Regelung MD32640=0 wirksam.

32940	POSCTRL_OUT_FILTER_TIME	A07	G2
s	Zeitkonstante des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Zeitkonstante des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang
Korrespondiert mit:
MD32640 \$MA_STIFFNESS_CONTROL_ENABLE (Dynamische Steifigkeitsregelung)

32950	POSCTRL_DAMPING	EXP, A07	G2
%	Dämpfung des Drehzahlregelkreises	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
		-	7/2
			M

Beschreibung: Faktor für zusätzliche Dämpfung des Drehzahlregelkreises
Verwendungszweck:
Bedämpfung einer schwingenden Achse durch zusätzliche Aufschaltung einer Differenzlage, die aus der Differenz der beiden Messsysteme ermittelt wird.
Voraussetzung: Die Achse muss zwei Messsysteme besitzen, dabei muss ein Geber direkt, der andere indirekt angeschlossen sein.
Erläuterung der Normierung:
Ein Eingabewert "100%" bedeutet: Es wird ein Zusatz-Moment entsprechend SINAMICS-p2003 aufgeschaltet, wenn

- bei Linearmotoren eine Lagedifferenz von 1mm vorliegt
- bei Rundachsen eine lastseitige Lagedifferenz von 360 Grad vorliegt
- bei Linearachsen (rot. Antrieb) eine Lagedifferenz entsprechend MD31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH (z.B. Standard 10mm) vorliegt.

32960	POSCTRL_DUAL_FEEDBACK_TIME	EXP, A07	G2
s	Zeitkonstante für Dual-Position-Feedback	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Lageregelung mit Lage-Information aus zwei Messsystemen (nur aktiv, wenn Zeitkonstante > 0 eingestellt wird).
Das direkte Messsystem (DM) wird mit der im vorliegenden MD einstellbaren Verzögerungszeit per PT1-Filterung verzögert wirksam, parallel dazu wird das indirekte Messsystem (IM) zunehmend unwirksam, so dass in Summe zu jedem Zeitpunkt genau ein Messsystem am Lageregler-Eingang wirkt
Voraussetzung:
- Die Achse muss zwei mechanisch gekoppelte Messsysteme besitzen, dabei muss ein Geber direkt, der andere indirekt angeschlossen sein.
- Messsystemabgleichsvorgang muss ausgeführt werden, MD34102 \$MA_REFP_SYNC_ENCS = 1

33000	FIPO_TYPE	EXP, A07	G1, G3, S3, G2
-	Feininterpolatortyp	BYTE	POWER ON
CTEQ, -			
-	-	2	1
		3	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist der Typ des Feininterpolators einzutragen:
1: differenzieller FIPO
2: kubischer FIPO

2.3 NC-Maschinendaten

3: kubischer FIPO, optimiert für Betrieb mit Vorsteuerung
 Rechenzeitbedarf und Konturgüte steigen mit aufsteigender FIPO-Art.

- Standardmäßig ist der kubische FIPO eingestellt.
- Wird keine Vorsteuerung im Lageregelkreis verwendet, so erhält man mit dem differenziellen FIPO eine Rechenzeiterparnis bei geringfügig höherem Konturfehler.
- Sind der Lageregel- und Interpolatortakt identisch, dann findet keine Feininterpolation statt, d.h. es gibt in der Wirkung der verschiedenen Feininterpolator-Typen keinen Unterschied.

33050	LUBRICATION_DIST			A03, A10	A2, Z1	
mm, Grad	Verfahrstrecke für Schmierung von PLC			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0e8	0.0	1.0E+301	7/2	I

Beschreibung: Nach der angegebenen Verfahrstrecke wird der Zustand des axialen Nahtstellensignals "Schmierimpuls" invertiert, mit dem eine automatische Schmiervorrichtung angesteuert werden kann.
 Die Verfahrstrecke wird ab Power On summiert.
 Der "Schmierimpuls" ist sowohl bei Achsen als auch bei Spindeln möglich.
 Anwendungsbeispiel(e)
 Damit kann die Maschinenbett-Schmierung in Abhängigkeit von dem jeweils verfahrenen Weg erfolgen.
 Hinweis:
 Bei Eingabe von 0 wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX76.0 (Schmierimpuls) bei jedem Zyklus gesetzt.
 Korrespondierend mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX76.0 (Schmierimpuls)

33060	MAINTENANCE_DATA			A10	W6, 2.4, 6.2	
-	Konfiguration der Aufzeichnung von Wartungsdaten			DWORD	RESET	
-						
-	-	1	0	-	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration der Aufzeichnung von Wartungsdaten der Achse:
 Bit 0:
 Aufzeichnung von Gesamtverfahrstrecke, Gesamtverfahrzeit und Anzahl der Verfahrensvorgänge der Achse
 Bit 1:
 Aufzeichnung von Gesamtverfahrstrecke, Gesamtverfahrzeit und Anzahl der Verfahrensvorgänge bei großer Geschwindigkeit der Achse
 Bit 2:
 Aufzeichnung der gesamten Summe des Rucks der Achse, der Zeit in der die Achse mit Ruck verfahren wird, und der Anzahl der Verfahrensvorgänge mit Ruck.

33100	COMPRESS_POS_TOL			A10	F2, B1, K1	
mm, Grad	Maximale Abweichung bei Kompression			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0.1	1.e-9	1.0E+301	7/7	I

Beschreibung: Der Wert gibt für jede Achse die maximal erlaubte Bahnabweichung bei der Kompression an.
 Je größer der Wert ist, umso mehr kurze Sätze können in einen langen Satz komprimiert werden.
 Nicht relevant bei:
 aktiver programmierbarer Kontur-/Orientierungstoleranz (CTOL, OTOL, ATOL)

33120	PATH_TRANS_POS_TOL	A10	K1, PGA
mm, Grad	Maximale Abweichung beim Überschleifen mit G645	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.005	1.e-9
		1.0E+301	7/7
			U

Beschreibung: Der Wert gibt für jede Achse die maximal erlaubte Bahnabweichung beim Überschleifen mit G645 an.
Dies ist nur relevant für tangentielle Satzübergänge, die nicht beschleunigungsstetig sind.
Beim Überschleifen von Ecken mit G645 wird, wie bei G642 auch, die Toleranz MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL wirksam.

34000	REFP_CAM_IS_ACTIVE	A03, A11	G1, R1
-	Achse mit Referenzpunktnocken	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	TRUE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: 1: Für die Achse gibt es mindestens einen Referenzpunktnocken.
0: Die Achse hat keinen Referenzpunktnocken. (z.B. Rundachse)
Der Referenzierzyklus beginnt sofort mit Phase 2. (siehe Dokumentation)
Maschinenachsen, die über ihren gesamten Verfahrbereich nur eine Nullmarke haben oder Rundachsen, die nur eine Nullmarke pro Umdrehung haben, benötigen keinen zusätzlichen die Nullmarke auswählenden Referenznocken (MD34000 \$MA_REFP_CAM_IS_ACTIVE = 0 wählen).
Die so gekennzeichnete Maschinenachse beschleunigt, wenn die Verfahrtaste plus/minus gedrückt wurde, auf die im MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER (Referenzpunkt-Abschaltgeschwindigkeit) vorgegebene Geschwindigkeit und synchronisiert mit der nächsten Nullmarke.

34010	REFP_CAM_DIR_IS_MINUS	A03, A11	G1, R1
-	Referenzpunktanfahren in Minusrichtung	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung: 0: MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS Referenzpunktanfahren in Plusrichtung
1: MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS Referenzpunktanfahren in Minusrichtung
Bei inkrementellen Messsystemen:
Steht die Maschinenachse vor dem Referenznocken, beschleunigt sie, abhängig von der gedrückten Verfahrtaste plus/minus, auf die im MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM (Referenzpunktanfahrungs-geschwindigkeit) vorgegebene Geschwindigkeit in die im MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS vorgegebene Richtung. Wird die falsche Verfahrtaste gedrückt, erfolgt kein Start des Referenzpunktfahrens.
Steht die Maschinenachse auf dem Referenznocken, beschleunigt sie auf die im MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM vorgegebene Geschwindigkeit und fährt entgegen der im MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS vorgegebenen Richtung.
Bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Hat die Maschinenachse einen Referenznocken (Längenmesssysteme mit abstands-codierten Referenzmarken brauchen nicht zwangsweise einen Referenznocken) und steht die Maschinenachse auf dem Referenznocken, beschleunigt sie, unabhängig von der gedrückten Verfahrtaste plus/minus, auf die im MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER (Referenzpunktabschaltgeschwindigkeit) vorgegebene Geschwindigkeit entgegen der im MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS vorgegebenen Richtung.

2.3 NC-Maschinendaten

34020	REFP_VELO_SEARCH_CAM			A03, A11, A04	G1, R1	
mm/min, Umdr/min	Referenzpunktanfahrsgeschwindigkeit			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	(5000.0/10.0), (5000.0/10.0), (5000.0/10.0), (5000.0/10.0), (500...	(0./ 0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung: Die Referenzpunktanfahrsgeschwindigkeit ist die Geschwindigkeit, mit der die Maschinenachse nach dem Drücken der Verfahrtaste in Richtung des Referenznockens fährt (Phase 1). Dieser Wert sollte so groß eingestellt werden, dass die Achse auf 0 abgebremst werden kann, bevor sie einen Hardware-Endschalter erreicht.

Nicht relevant bei:
Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken

34030	REFP_MAX_CAM_DIST			A03, A11	G1, R1	
mm, Grad	Maximale Wegstrecke zum Referenznocken			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	10000.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Fährt die Maschinenachse von der Ausgangsposition in Richtung Referenznocken einen in MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST festgelegten Weg, ohne dass der Referenznocken erreicht wird (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.7 (Verzögerung Referenzpunktfahren) ist zurückgesetzt), bleibt die Achse stehen und der Alarm 20000 "Referenznocken nicht erreicht" wird ausgegeben.

Nicht relevant bei:
Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken

34040	REFP_VELO_SEARCH_MARKER			A03, A11, A04	G1, R1, S1	
mm/min, Umdr/min	Abschaltgeschwindigkeit			DOUBLE	RESET	
-						
-	2	(300.0/ 300.0)/(1.0/ 1.0), (300.0/ 300.0)/ (1.0/ 1.0), (300.0/ ...	(0./ 0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung:

1) Bei inkrementellen Messsystemen:
Mit dieser Geschwindigkeit fährt die Achse im Zeitraum zwischen dem ersten Erkennen des Referenznockens und der Synchronisation mit der ersten Nullmarke (Phase 2).
Verfahrrichtung: entgegengesetzt zu der für die Nockensuche eingestellten Richtung (MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS)
Wenn das MD34050 \$MA_REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE (Richtungsumkehr auf Referenznocken) gesetzt ist, dann wird bei Synchronisation mit steigender Referenznockenflanke auf dem Nocken mit der Geschwindigkeit gemäß MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM verfahren.

2) Indirektes Messsystem mit lastseitigem BERO (vorzugsweise bei Spindeln):
Mit dieser Geschwindigkeit wird die zum BERO gehörige Nullmarke gesucht (Nullmarkenauswahl mittels VDI-Signal). Die Nullmarke wird akzeptiert, wenn sich die Istgeschwindigkeit innerhalb des durch MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL festgelegten Toleranzbereiches, von der durch MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER[n] vorgegebenen Geschwindigkeit, befindet.

3) Bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Mit dieser Geschwindigkeit überfährt die Achse die zwei Referenzmarken. Die max. Geschwindigkeit muss so klein sein, dass die Zeit, um den kleinsten auf dem Längenmesssystem möglichen Referenzmarkenabstand [x(minimum)] abzufahren, größer als ein Lagereglertakt ist.

Aus

$$[x(\text{minimum})] \text{ [mm]} = \frac{\text{Grundabstand}}{2} * \text{Teilungsperiode} - \frac{\text{Messlänge}}{\text{Grundabstand}}$$

ergibt sich mit Grundabstand [Vielfaches der Teilungsperiode]
 Teilungsperiode [mm]
 Messlänge [mm]

$$\text{max. Geschwindigkeit [m/s]} = \frac{x(\text{minimal}) \text{ [mm]}}{\text{Lagereglertakt [ms]}}$$

Diese Grenzwertbetrachtung gilt entsprechend auch für die anderen Messsysteme.

Verfahrrichtung:

- gemäß MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS;
- steht die Achse schon auf dem Nocken, dann in entgegengesetzter Richtung.

34050	REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE	A03, A11	G1, R1
-	Richtungsumkehr auf Referenznocken	BOOLEAN	RESET
-			
-	2	FALSE, FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung:

Hiermit kann eingestellt werden, in welcher Richtung die Nullmarke gesucht wird:
 MD34050 \$MA_REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE = 0
 Synchronisation mit fallender Referenznockenflanke
 Die Maschinenachse beschleunigt auf die im MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER (Referenzpunktabschaltgeschwindigkeit) vorgegebene Geschwindigkeit entgegen der im MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS (Referenzpunkt anfahren in Minusrichtung) vorgegebenen Richtung.
 Wird der Referenznocken verlassen (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.7 (Verzögerung Referenzpunktfahren) ist zurückgesetzt) synchronisiert sich die Steuerung mit der ersten Nullmarke.
 MD34050 \$MA_REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE = 1
 Synchronisation mit steigender Referenznockenflanke
 Die Maschinenachse beschleunigt auf die im MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM (Referenzpunktanfahrsgeschwindigkeit) vorgegebene Geschwindigkeit entgegen der im MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS vorgegebenen Richtung. Wird der Referenznocken verlassen (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.7 (Verzögerung Referenzpunktfahren) ist zurückgesetzt) bremsst die Maschinenachse auf Stillstand ab und fährt dann mit im MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER vorgegebener Geschwindigkeit in entgegengesetzter Richtung auf den Referenznocken. Mit Erreichen des Referenznockens (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.7 (Verzögerung Referenzpunktfahren) ist gesetzt) synchronisiert sich die Steuerung mit der ersten Nullmarke.
 Nicht relevant bei:
 Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken

34060	REFP_MAX_MARKER_DIST	A03, A11	G1, R1, S1
mm, Grad	Maximale Wegstrecke zur Referenzmarke	DOUBLE	RESET
-			
-	2	(20.0/ 20.0)/(720.0/ 720.0), (20.0/ 20.0)/(720.0/ 720.0), (20.0/...	(0./ 0.)
		(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2
			M

Beschreibung:

Bei inkrementellen Messsystemen:

2.3 NC-Maschinendaten

Führt die Maschinenachse vom Referenznocken aus (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.7 (Verzögerung Referenzpunktfahren) ist rückgesetzt) einen im MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST festgelegten Weg, ohne dass die Referenzmarke erkannt wird, bleibt die Achse stehen und der Alarm 20002 "Nullmarke fehlt" wird ausgegeben.

Bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:

Führt die Maschinenachse von der Ausgangsposition einen im MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST festgelegten Weg, ohne dass zwei Referenzmarken überfahren werden, bleibt die Achse stehen und der Alarm 20004 "Referenzmarke fehlt" wird ausgegeben.

34070	REFP_VELO_POS	A03, A11, A04	G1, R1
mm/min, Umdr/min	Referenzpunkteinfahrtgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
-			
-	-	(10000.0/ 20.0), (10000.0/ 20.0), (10000.0/ 20.0), (10000.0/ 20...	(0./ 0.)
		(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2
			M

Beschreibung: Bei inkrementellen Messsystemen:
Mit dieser Geschwindigkeit fährt die Achse im Zeitraum zwischen der Synchronisation mit der ersten Nullmarke und dem Erreichen des Referenzpunktes.
Bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Mit dieser Geschwindigkeit fährt die Achse im Zeitraum zwischen der Synchronisation (Überfahren von zwei Nullmarken) und dem Erreichen des Zielpunktes.

34080	REFP_MOVE_DIST	A03, A11	G1, R1, S1, S3, G2
mm, Grad	Referenzpunktabstand	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	-2.0, -2.0	-1e15
		1e15	7/2
			l

Beschreibung: 1. Standard-Messsystem (inkrementell mit äquidistanten Null-Markern)
Referenzpunkt-Positionier-Bewegung: 3. Phase des Referenzpunkt-Fahrens:
Die Achse verfährt von der Stelle, an der der Null-Marker erkannt wurde, mit der Geschwindigkeit REFP_AX_VELO_POS um die Strecke REFP_MOVE_DIST + REFP_MOVE_DIST_CORR (relativ zum Marker).
Am Zielpunkt wird REFP_SET_POS als aktuelle Achsposition gesetzt.
2. Abstandscodiertes Messsystem ohne Bedeutung
Override-Schalter und Auswahl Tipp/Dauerbetrieb (MD JOG_INC_MODE_IS_CONT) sind wirksam.

34090	REFP_MOVE_DIST_CORR	A03, A02, A08, A11	G1, R1, S1, S3, G2
mm, Grad	Referenzpunktverschiebung/Absolutverschiebung	DOUBLE	NEW CONF
-, -			
-	2	0.0, 0.0	-1e12
		1e12	7/2
			l

Beschreibung:

- inkrementeller Geber mit Null-Marke(n):
Nach Erkennen der Null-Marke wird die Achse um die Strecke MD34080 \$MA_REFP_MOVE_DIST + MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR von der Null-Marke wegpositioniert. Nach dem Verfahren dieser Strecke hat die Achse den Referenzpunkt erreicht. MD34100 \$MA_REFP_SET_POS wird in den Istwert übernommen.
Während der Verfahrbewegung um MD34080 \$MA_REFP_MOVE_DIST + MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR sind Override-Schalter und MD11300 \$MN_JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD (Dauer-/Tippbetrieb) wirksam.
- abstandscodiertes Messsystem:

MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR wirkt als Absolutoffset. Er beschreibt die Verschiebung zwischen Maschinennullpunkt und der ersten Referenzmarke des Messsystems.

- Absolutwertgeber:

MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR wirkt als Absolutoffset.

Er beschreibt die Verschiebung zwischen Maschinennullpunkt und dem Nullpunkt des Absolutmesssystems.

Hinweis:

Dieses MD wird in Verbindung mit Absolutgebern bei Justagevorgängen und Modulkorrektur durch die Steuerung verändert!

Die Änderungshäufigkeit bei rotatorischen Absolutwertgebern (an Linear-/Rundachsen) hängt außerdem von der Einstellung des MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO ab.

Einer händischen Eingabe oder Änderung dieses MDs per Teileprogramm sollte deshalb ein Power-ON-Reset folgen, damit der neue Wert auch wirksam wird und nicht verloren gehen kann.

Für NCU-LINK gilt:

Verwendet eine Link-Achse einen Absolutgeber, so wird jede Änderung des MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR auf der Heim-NCU (Servo physikalisch vorhanden) nur lokal, nicht aber über die NCU-Grenzen aktualisiert. Die Änderung ist damit für die Link-Achse nicht sichtbar. Das Schreiben von MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR durch die Link-Achse wird mit dem Alarm 17070 abgewiesen.

34092	REFP_CAM_SHIFT	A03, A11	G1, R1
mm, Grad	Elektronische Nockenverschiebung für inkrementelle Messsysteme	DOUBLE	RESET
-			
-	2	0.0, 0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			I

Beschreibung: Elektronische Nockenverschiebung für inkrementelle Messsysteme mit äquidistanten Nullmarken.

Beim Auftreten des Referenznockensignals wird die Nullmarkensuche nicht sofort, sondern erst nach der Distanz von REFP_CAM_SHIFT verzögert gestartet.

Damit kann die Reproduzierbarkeit der Nullmarkensuche auch bei temperaturabhängiger Ausdehnung des Referenznockens durch definierte Auswahl einer Nullmarke sichergestellt werden.

Da die Referenznockenverschiebung von der Steuerung im Interpolationstakt gerechnet wird, beträgt die tatsächliche Nockenverschiebung mindestens REFP_CAM_SHIFT und höchstens REFP_CAM_SHIFT+(MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER*Interpolationstakt)

Die Referenznockenverschiebung wirkt in die Suchrichtung der Nullmarke.

Die Referenznockenverschiebung ist nur beim vorhandenen Nocken MD34000 \$MA_REFP_CAM_IS_ACTIVE=1 aktiv.

34093	REFP_CAM_MARKER_DIST	A03, A11	R1
mm, Grad	Abstand Referenznocken/Referenzmarke	DOUBLE	POWER ON
-			
-	2	0.0, 0.0	-MD_DBLMAX
		1.0E+301	ReadOnly
			I

Beschreibung: Der angezeigte Wert entspricht der Distanz zwischen dem Verlassen des Referenznockens und dem Auftreten der Referenzmarke. Bei zu kleinen Werten besteht die Gefahr, dass die Ermittlung des Referenzpunkts aufgrund von Temperatureinflüssen oder einer schwankenden Laufzeit des Nockensignals nicht deterministisch ist. Der zurückgelegte Weg kann als ein Anhaltspunkt für die Einstellung der elektronischen Referenznockenverschiebung verwendet werden.

Das Maschinendatum ist ein Anzeigedatum, kann damit nicht verändert werden.

2.3 NC-Maschinendaten

34100	REFP_SET_POS	A03, A11	G1, S3, G2, R1, S1
mm, Grad	Referenzpunkt bei inkrementellen System	DOUBLE	RESET
-			
-	4	0., 0., 0., 0.	-45000000 45000000 7/2 I

Beschreibung:

- inkrementeller Geber mit Null-Marke(n):
Der Positionswert, der nach Erkennen der Null-Marke und nach Verfahren der Strecke REFP_MOVE_DIST + REFP_MOVE_DIST_CORR (relativ zur Null-Marke) als aktuelle Achsposition gesetzt wird. Es wird REFP_SET_POS derjenigen Referenzpunktnummer als Achsposition gesetzt, welche zum Zeitpunkt der steigenden Flanke des Referenznockensignales (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, _DBX2.4 - 2.7 (Referenzpunktwert 1-4)) eingestellt ist.
- abstandscodiertes Messsystem:
Zielposition die angefahren wird, wenn MD34330 \$MA_REFP_STOP_AT_ABS_MARKER auf 0 (FALSE) gesetzt ist, und zwei Nullmarken überfahren wurden.
- Absolutwertgeber:
MD34100 \$MA_REFP_SET_POS entspricht dem richtigen Istwert an der Justageposition. Die Reaktion an der Maschine ist abhängig vom Status des MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE: Bei MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 1 wird der Wert von MD34100 \$MA_REFP_SET_POS als Absolutwert übernommen.
Bei MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 2 und MD34330 \$MA_REFP_STOP_AT_ABS_MARKER = 0 (FALSE) fährt die Achse die in MD34100 \$MA_REFP_SET_POS hinterlegte Zielposition an. Es wird der Wert von MD34100 \$MA_REFP_SET_POS verwendet, der über (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, _DBX2.4 - 2.7 (Referenzpunktwert 1-4)) eingestellt ist.
Korrespondiert mit:
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, _DBX2.4 - 2.7 (Referenzpunktwert 1-4)

34102	REFP_SYNC_ENCS	A03, A02	R1, Z1
-	Messsystemabgleich	BYTE	RESET
-			
-	-	0 0 1	7/2 M

Beschreibung:

Über dieses Maschinendatum kann der Messsystemabgleich auf das referenzierende Messsystem für alle Messsysteme dieser Achse aktiviert werden.
Der Abgleichvorgang findet beim Referenzpunktfahren bzw. beim Einschalten von justierten, für die Lageregelung ausgewählten Absolutwertgebern statt.
Werte:
0: kein Messsystemabgleich, Messsysteme müssen einzeln referenziert werden
1: Messsystemabgleich aller Messsysteme der Achse auf die Position des referenzierenden Messsystems
In der Kombination mit MD30242 \$MA_ENC_IS_INDEPENDENT = 2 wird der passive Geber zwar auf den aktiven Geber abgeglichen, NICHT aber referenziert.

34104	REFP_PERMITTED_IN_FOLLOWUP	A03, A02	R1
-	Freigabe Referenzieren im Nachführbetrieb	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE 0 -	7/2 M

Beschreibung:

Die Achse kann auch im Nachführbetrieb in der Betriebsart JOG+REF mit Hilfe einer externen Bewegung referenziert werden.

34110	REFP_CYCLE_NR	A03	G1, TE3, D1, R1, Z1
-	Achsreihenfolge beim kanalspezifischen Referenzieren	DWORD	RESET
-			
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8..	-1
		31	7/2
			M

Beschreibung:

MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR = 0 -----> achsspezifisches Referenzieren

Das achsspezifische Referenzieren wird für jede Maschinenachse getrennt mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Verfahrtasten plus/minus) gestartet.

Es können bis zu 8 Achsen (840D) gleichzeitig referenzieren.

Sollen die Maschinenachsen in einer bestimmten Reihenfolge referenziert werden, gibt es folgende Möglichkeiten:

- Der Bediener muss beim Starten die Reihenfolge selbst einhalten.
- Die PLC muss die Reihenfolge beim Starten kontrollieren oder selbst festlegen.
- Die Funktion kanalspezifisches Referenzieren wird verwendet.

MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR = 1 -----> kanalspezifisches Referenzieren

Das kanalspezifische Referenzieren wird mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX1.0 (Referenzieren aktivieren) gestartet. Die Steuerung quittiert den erfolgreichen Start mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX33.0 (Referenzieren aktiv). Mit dem kanalspezifischen Referenzieren kann jede Maschinenachse, die dem Kanal zugeordnet ist, referenziert werden (steuerungsintern werden dazu die Verfahrtasten plus/minus simuliert). Mit dem achsspezifischen MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR kann festgelegt werden, in welcher Reihenfolge die Maschinenachsen referenziert werden:

-1 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referenzieren nicht gestartet, und NC-Start ist ohne Referenzieren dieser Achse möglich.

0 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referenzieren nicht gestartet, und NC-Start ist ohne Referenzieren dieser Achse nicht möglich.

1 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referenzieren gestartet.

2 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referenzieren gestartet, wenn alle Maschinenachsen, die im MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR mit 1 gekennzeichnet sind, referenziert sind.

3 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referenzierengestartet, wenn alle Maschinenachsen, die im MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR mit 2 gekennzeichnet sind.

4 bis 8:

Entsprechend für die weiteren Maschinenachsen.

Die Wirkung eines Eintrags von -1 für alle Achsen eines Kanals lässt sich durch das Setzen des kanalspezifischen MD20700 \$MC_REF_NC_START_LOCK (NC-Startsperre ohne Referenzpunkt) auf Null erreichen).

Nicht relevant bei:

achsspezifischem Referenzieren

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX1.0 (Referenzieren aktivieren)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX33.0 (Referenzieren aktiv)

2.3 NC-Maschinendaten

34200	ENC_REFP_MODE			A03, A02	G1, R1, S1	
-	Referenzier-Modus			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	1, 1	0	8	7/2	M

Beschreibung:

Für das Referenzieren können die angebauten Lagemesssysteme mit MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE wie folgt eingeteilt werden:

- MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 0
wenn Absolutgeber vorhanden: Übernahme von MD34100 \$MA_REFP_SET_POS
sonstige Geber: kein Referenzpunktfahren möglich (ab SW2.2)
- MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 1
Referenzieren von inkrementellen, rotatorischen oder linearen Messsystemen:
Nullimpuls auf der Geberspur
Referenzieren von absoluten, rotatorischen Messsystemen:
Ersatz-Nullimpuls anhand der Absolutinformation
- MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 3
Referenzieren von rotatorischen oder linearen Messsystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Messsystem mit abstandscodierten Referenzmarken (gemäß Spezifikation Fa. Heidenhain)
- MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 4
reserviert (Bero mit 2-Flanken-Auswertung)
- MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 8
Referenzieren von rotatorischen oder linearen Messsystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Messsystem mit abstandscodierten Referenzmarken (gemäß Spezifikation Fa. Heidenhain) über 4 Nullmarken (Erhöhte Sicherheit).

34210	ENC_REFP_STATE			A07, A03, A02	R1	
-	Justagestatus des Absolutwertgebers			BYTE	SOFORT	
-						
-	2	0, 0	0	3	7/4	I

Beschreibung:

- Absolutwertgeber:
Dieses Maschinendatum enthält den Absolutgeberstatus
0: Geber ist nicht justiert
1: Geberjustage freigegeben (aber noch nicht justiert)
2: Geber ist justiert
Voreinstellung bei Neuinbetriebnahme: Geber ist nicht justiert.
3: keine Bedeutung, wirkt wie "0"
- Inkrementalgeber:
Dieses Maschinendatum enthält den "Referenziert-Status", der über Power-On hinweg gerettet werden kann:
0: Voreinstellung: kein automat. Referenzieren
1: automat. Referenzieren freigegeben, aber Geber noch nicht referenziert
2: Geber ist referenziert und im Genauhalt, automat. Referenzieren bei der nächsten Geberaktivierung wirksam
3: Die letzte vor dem Ausschalten gepufferte Achsposition wird restauriert, kein automat. Referenzieren
Voreinstellung bei Neuinbetriebnahme: kein automat. Referenzieren.

34220	ENC_ABS_TURNS_MODULO			A03, A02	R1	
-	Modulobereich bei rotatorischem Absolutwertgeber			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	4096, 4096	1	100000	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der Geberumdrehungen, die ein rotatorischer Absolutgeber auflösen kann (vgl. auch maximale Multiturn-Information des Absolutgebers, vgl. Geber-Datenblatt bzw. PROFIdrive-Parameter P979).

Die Absolutposition einer Rundachse wird beim Einschalten eines Absolutgebers auf diesen auflösbaren Bereich reduziert:

D.h., es wird eine MODULO-Wandlung ausgeführt, wenn die gelesene Istposition größer als die durch das MD ENC_ABS_TURNS_MODULO zugelassene Position ist.

$0 \text{ Grad} \leq \text{Position} \leq n \cdot 360 \text{ Grad}$, (mit $n = \text{ENC_ABS_TURNS_MODULO}$)

Hinweis:

Mit SW 2.2 wird die Position beim Einschalten der Steuerung/des Gebers auf diesen Bereich reduziert. Ab SW 3.6 stellt die Hälfte dieses Werts den maximal zulässigen Verfahrensweg bei ausgeschalteter Steuerung/inaktivem Geber dar.

Sonderfälle:

Bei PROFIdrive sind beliebige, ganzzahlige Werte zulässig.

Das MD ist nur für rotatorische Geber relevant (an Linear- und Rundachsen).

Korrespondiert mit:

PROFIdrive-Parameter P979

34230	ENC_SERIAL_NUMBER	A02	R1
-	Geber-Seriennummer	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0,0	- - 7/2 I

Beschreibung: Hier ist die Geber-Seriennummer (von EnDat-Gebern) auslesbar.

Diese wird aktualisiert bei PowerOn oder Parken-Abwahl

Für Geber, die keine Seriennummer zur Verfügung stellen, wird "0" geliefert.

Eine Manipulation dieses MDs zieht normalerweise eine automatische Absolutgeber-Dejustage nach sich (MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE fällt auf "0" zurück).

34300	ENC_REFP_MARKER_DIST	A03, A02	R1
mm, Grad	Grundabstand der Referenzmarken bei abstandscodierten Gebern	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	10.0, 10.0	0.0 1.0E+301 7/2 M

Beschreibung: Zur Bestimmung der absoluten Geberposition steht bei abstandscodierten Messsystemen neben der inkrementalen Geberspur eine weitere Geberspur zur Verfügung, die mit Referenzmarken in definiert unterschiedlichen Abständen versehen ist. Der Grundabstand der festen Referenzmarken (das sind die Referenzmarken, die immer den gleichen Abstand zueinander haben) kann dem Datenblatt entnommen und direkt ins MD34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST übertragen werden.

Mit dem Grundabstand der festen Referenzmarken (MD34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST), dem Differenzabstand zweier Referenzmarken (MD34310 \$MA_ENC_MARKER_INC) und der Geberstrichzahl (MD31020 \$MA_ENC_RESOL) bei Winkelmesssystemen bzw. der Teilungsperiode (MD31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST) bei Längenmesssystemen kann bereits nach dem Überfahren von zwei aufeinander folgenden Referenzmarken die absolute Geberposition bestimmt werden.

Das MD34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST wird auch zur Plausibilitätsprüfung von Referenzmarkenabständen verwendet.

Anwendungsbeispiele:

z.B. Heidenhain LS186 C

MD 31010 = 0.02mm (Teilungsperiode)

MD 34300 = 20.00mm (Grundabstand der Referenzmarken)

MD 34310 = 0.02mm (Differenzabstand zweier Referenzmarken entspricht einer Teilungsperiode)

2.3 NC-Maschinendaten

34310	ENC_MARKER_INC	A03, A02	R1
mm, Grad	Differenzabstand zweier Referenzmarken bei abstandscod. Gebern	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.02, 0.02	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Um bei Messsystemen mit abstandscodierten Referenzmarken die Position der überfahrenen Referenzmarken genau bestimmen zu können, sind die Abstände zwischen zwei Referenzmarken definiert unterschiedlich.

In das MD34310 \$MA_ENC_MARKER_INC wird die Differenz zwischen zwei Referenzmarkenabständen eingegeben.

Nicht relevant bei:
 inkrementellen Messsystemen

Sonderfälle:
 Bei Messsystemen mit abstandscodierten Referenzmarken der Fa. Heidenhain ist der Differenzabstand zweier Referenzmarken immer gleich einer Teilungsperiode.

34320	ENC_INVERS	A03, A02	G2, R1
-	abstandscodierter Geber ist gegensinnig zur Achsbewegung	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	2	FALSE, FALSE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung:

- bei abstandscodiertem Messsystem:
 Beim Bezugspunkt setzen wird die Istposition (bestimmt durch die abstandscodierten Referenzmarken) auf dem Messsystem einer exakten Maschinenachseposition (bezüglich des Maschinennullpunkts) zugewiesen. Dazu muss im MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR (Referenzpunkt-/Absolutverschiebung) die absolute Verschiebung zwischen dem Maschinennullpunkt und der Position der 1. Referenzmarke auf dem Messsystem eingegeben werden. Weiter muss mit dem MD34320 \$MA_ENC_INVERS eingestellt werden, ob das Messsystem gleichsinnig oder gegensinnig zum Maschinensystem angebaut ist.

Nicht relevant bei:
 Gebern ohne abstandscodierte Referenzmarken.

34330	REFP_STOP_AT_ABS_MARKER	A03	G1, R1
-	Abstandscodiertes Längenmesssystem ohne Zielpunkt	BOOLEAN	RESET
-			
-	2	TRUE, TRUE	0
		-	7/2
			M

Beschreibung:

- abstandscodiertes Messsystem:
 REFP_STOP_AT_ABS_MARKER = 0:
 Am Ende des Referenz-Zyklus wird die in MD34100 \$MA_REFP_SET_POS eingetragene Position angefahren. (Normalfall der Phase 2)
 REFP_STOP_AT_ABS_MARKER = 1:
 Nach Erkennen der zweiten Referenzmarke wird die Achse abgebremst. (Verkürzung der Phase 2)
- Absolutwertgeber:
 Mit dem MD34330 \$MA_REFP_STOP_AT_ABS_MARKER wird das Verhalten einer Achse mit gültiger Justagekennung (MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE = 2) bei G74 oder Betätigung einer Verfahrtaste in JOG-REF festgelegt:
 REFP_STOP_AT_ABS_MARKER = 0:
 Achse verfährt auf die in MD34100 \$MA_REFP_SET_POS eingetragene Position
 REFP_STOP_AT_ABS_MARKER = 1:
 Achse verfährt nicht.

Nicht relevant bei:

inkrementalen Gebern mit Null-Marke (Standardgeber)

Korrespondiert mit:

MD34100 \$MA_REFP_SET_POS

(Referenzpunktabstand/Zielpunkt bei abstandscodiertem System.)

34800	WAIT_ENC_VALID	A01	-
-	Parametrierung für Teileprogrammbefehl WAITENC	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1	7/2
			M

Beschreibung:

Parametrierung für Teileprogrammbefehl WAITENC:

0: Achse wird beim Warten auf synchronisierte/referenzierte bzw. restaurierte Position per Teileprogrammbefehl WAITENC nicht berücksichtigt.

1: Es wird im Teileprogrammbefehl WAITENC gewartet, bis für diese Achse eine synchronisierte/referenzierte bzw. restaurierte Position zur Verfügung steht.

34990	ENC_ACTVAL_SMOOTH_TIME	A02	V1
s	Glättungszeitkonstante für Istwerte.	DOUBLE	RESET
-			
-	2	0.0, 0.0	0.0
-		0.5	7/2
			I

Beschreibung:

Bei der Verwendung von niedrigauflösenden Gebern kann mit geglätteten Istwerten eine stetigere Bewegung angekoppelter Bahn- bzw. Achsbewegungen erreicht werden. Je größer die Zeitkonstante ist, um so besser ist die Glättung der Istwerte und um so größer ist der Nachlauf.

Geglättete Istwerte werden verwendet bei:

- Gewindeschneiden (G33, G34, G35)
- Umdrehungsvorschub (G95, G96, G97, FPRAON)
- Anzeige von Istposition und -geschwindigkeit bzw. Drehzahl.

35000	SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX	A01, A06, A11	M1, S3, K2, S1
-	Zuordnung Spindel zu Maschinenachse	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0..	0
-		20	7/2
			M

Beschreibung:

Definition der Spindel. Die Spindel ist definiert, wenn in diesem MD die Spindelnummer eingetragen ist.

Beispiel:

Soll die betreffende Achse die Spindel 1 sein, dann ist in diesem MD der Wert "1" einzutragen.

Die Spindelfunktionen sind nur für Modulo-Rundachsen möglich. Dazu sind die MD30300 \$MA_IS_ROT_AX und MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO zu setzen.

Die Achsfunktionalität bleibt erhalten, der Übergang in den Achsbetrieb kann mit M70 erfolgen.

Die Spindelparameter werden getriebestufenspezifisch in den Parametersätzen 1..5 eingestellt, im Achsbetrieb wird der Parametersatz 0 verwendet (MD35590 \$MA_PARAMSET_CHANGE_ENABLE).

Die kleinste Spindelnummer ist 1, die höchste Nummer ist von der Anzahl der Achsen im Kanal abhängig.

Sollen andere Spindelnummern vergeben werden, ist die Funktion "Spindelumsetzer" zu verwenden.

Bei mehrkanaligen Systemen können in allen Kanälen gleiche Nummern vergeben werden, außer bei Spindeln, die in mehreren Kanälen angemeldet sind (Tauschachsen/-spindeln MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN).

2.3 NC-Maschinendaten

35010	GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE			A06, A11	P3 pl, P3 sl, S1	
-	Getriebestufenwechsel parametrieren			UDWORD	RESET	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x2B	7/2	M

Beschreibung:

Bedeutung der Bitstellen:

Bit 0 = 0 und Bit 1 = 0:

Es gibt ein unveränderliches Übersetzungsverhältnis zwischen Motor und Last. Es wirken die MD der ersten Getriebestufe. Ein Getriebestufenwechsel mit M40 bis M45 ist nicht möglich.

Bit 0 = 1:

Getriebestufenwechsel auf unbestimmter Wechselposition. Das Getriebe kann bis zu 5 Getriebestufen haben, die mit M40, M41 bis M45 ausgewählt werden können. Zur Unterstützung des Getriebestufenwechsels kann der Motor Pendelbewegungen ausführen, die vom PLC-Programm freigegeben werden müssen.

Bit 1 = 1:

Bedeutung wie bei Bit 0 = 1, jedoch erfolgt der Getriebestufenwechsel auf projektierte Spindelposition (ab SW5.3). Die Wechselposition wird im MD35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION projektiert. Die Position wird in der aktuellen Getriebestufe vor dem Getriebestufenwechsel angefahren. Ist dieses Bit gesetzt, dann wird Bit 0 nicht beachtet!

Bit 2: reserviert

Bit 3 = 1:

Der Getriebestufenwechseldialog zwischen NCK und PLC wird simuliert. Die Soll-Getriebestufe wird an die PLC ausgegeben. Die Rückmeldung von der PLC an den NCK wird nicht abgewartet. Die Quittung wird NCK-intern erzeugt.

Bit 4: reserviert

Bit5=1:

Beim Gewindebohren mit G331/G332 wird der zweite Getriebestufendatensatz verwendet. Das Bit muss für die beim Gewindebohren verwendete Masterspindel gesetzt werden. Bit 0 oder Bit 1 muss gesetzt sein!

Korrespondiert mit:

MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS (Anzahl Getriebestufen 1. Datensatz, siehe Bit 5)

MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2 (Anzahl Getriebestufen 2. Datensatz, siehe Bit 5)

MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (max. Drehzahl für autom. Getriebestufenwechsel)

MD35112 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO2 (max. Drehzahl für autom. Getriebestufenwechsel 2. Datensatz, siehe Bit 5)

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für autom. Getriebestufenwechsel)

MD35122 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO2 (min. Drehzahl für autom. Getriebestufenwechsel 2. Datensatz, siehe Bit 5)

35012	GEAR_STEP_CHANGE_POSITION			A06, A11	S1	
mm, Grad	Getriebestufenwechselposition			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Getriebestufenwechselposition.

Der Wertebereich muss innerhalb des projektierten Modulobereiches liegen.

Korrespondiert mit:

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE, Bit 1

MD30330 \$MA_MODULO_RANGE

35014	GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE			A01, A06, A11	-	
-	Getriebestufe für den Achsbetrieb bei M70			DWORD	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0	0	5	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD kann eine Getriebestufe festgelegt werden, die beim Übergang mit M70 in den Achsbetrieb eingewechselt wird. Auf diese Getriebestufe ist der im Achsbetrieb verwendete Parametersatz Null zu optimieren.

Bedeutung der Werte:

0: Es findet kein impliziter Getriebestufenwechsel bei M70 statt.

Die aktuelle Getriebestufe wird beibehalten.

1 ... 5:

Es findet ein Getriebestufenwechsel in die Getriebestufe (1...5) während der Abarbeitung von M70 statt.

Beim Übergang in den Achsbetrieb ohne M70 wird auf diese Getriebestufe überwacht und gegebenenfalls der Alarm 22022 gemeldet. Voraussetzung für einen Getriebestufenwechsel ist die generelle Freigabe der Funktion im MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE.

Randbedingungen:

Beim Wechsel vom Achsbetrieb in den Spindelbetrieb bleibt die projektierte Getriebestufe weiterhin aktiv. Ein automatisches Rückwechseln in die zuletzt aktive Getriebestufe im Spindelbetrieb findet nicht statt.

35020	SPIND_DEFAULT_MODE			A06, A10	S1	
-	Spindelgrundstellung			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: Mit SPIND_DEFAULT_MODE wird die zu dem unter MD35030 \$MA_SPIND_DEFAULT_ACT_MASK festgelegten Zeitpunkt eingestellte Betriebsart der Spindel aktiviert. Mit den folgenden Werten lassen sich die entsprechenden Spindel-Betriebsarten einstellen:

0 Drehzahl-Mode, Lageregelung abgewählt

1 Drehzahl-Mode, Lageregelung eingeschaltet

2 Positioniermode, keine Prüfung auf synchronisiert/referenziert bei NC-Start

3 Achsbetrieb, mit MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR kann Referenzpflicht bei NC-Start projektiert/deaktiviert werden

Korrespondiert mit:

MD35030 \$MA_SPIND_DEFAULT_ACT_MASK (Aktivieren Spindel Grundstellung)

MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-Startsperre ohne Referenzpunkt)

35030	SPIND_DEFAULT_ACT_MASK			A06, A10	S1	
-	Wirkungszeitpunkt der Spindel-Grundstellung			UBYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x03	7/2	M

Beschreibung: Mit SPIND_DEFAULT_ACT_MASK wird der Wirkungszeitpunkt für die in MD35020 \$MA_SPIND_DEFAULT_MODE eingestellte Betriebsart festgelegt. Die Grundstellung der Spindel kann zu folgenden Zeitpunkten mit den folgenden Werten eingestellt werden:

0 POWER ON

1 POWER ON und NC-Programm-Start

2 POWER ON und RESET (M2/M30)

Sonderfälle:

Wenn das MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET = 1, dann ergeben sich folgende Randbedingungen:

2.3 NC-Maschinendaten

- SPIND_DEFAULT_ACT_MASK sollte auf 0 gesetzt sein
- Ist das nicht möglich, dann muss sich die Spindel vor dem Aktivierungszeitpunkt im Stillstand befinden.

Korrespondiert mit:

MD35020 \$MA_SPIND_DEFAULT_MODE (Grundstellung der Spindel)

MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET (Spindel über Reset aktiv)

35032	SPIND_FUNC_RESET_MODE			A06, A10	-	
-	Reset-Verhalten einzelner Spindelfunktionen			UDWORD	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x01	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum kann die Funktion "SUG in jeder Betriebsart" an-/abgewählt werden.
 SPIND_FUNC_RESET_MODE, Bit 0 = 0 : "SUG in jeder Betriebsart" ist abgewählt
 SPIND_FUNC_RESET_MODE, Bit 0 = 1 : "SUG in jeder Betriebsart" ist ausgewählt

35035	SPIND_FUNCTION_MASK			A06, A10	K1, S1	
-	Spindelfunktionen			UDWORD	RESET	
CTEQ						
-	-	0x510	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Mit dem MD können spindelspezifische Funktionen eingestellt werden.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 = 1: Getriebstufenwechsel werden bei aktivierter Funktion DryRun für Satzprogrammierung (M40, M41 bis M45), Programmierung über FC18 und Synchronaktionen unterdrückt.
 Bit 1 = 1: Getriebstufenwechsel werden bei aktivierter Funktion Programmtest für Satzprogrammierung (M40, M41 bis M45), Programmierung über FC18 und Synchronaktionen unterdrückt.
 Bit 2 = 1: Getriebestufenwechsel für programmierte Getriebestufe wird nach Abwahl der Funktionen DryRun oder Programmtest bei REPOS nachgeholt.
 Bit 3: reserviert
 Bit 4 = 1:
 Die programmierte Drehzahl wird in das SD 43200 \$SA_SPIND_S übernommen (incl. Drehzahlvorgaben über FC18 und Synchronaktionen).
 S-Programmierungen, die keine Drehzahlprogrammierungen sind, werden nicht in das SD geschrieben. Dazu gehören z.B. S-Wert bei konstanter Schnittgeschwindigkeit (G96, G961), S-Wert bei umdrehungsbezogener Verweilzeit (G4).
 Bit 5 = 1:
 Der Inhalt des SD 43200 \$SA_SPIND_S wirkt als Solldrehzahl bei JOG. Ist der Inhalt Null, dann werden andere JOG-Drehzahlvorgaben aktiv (s. SD 41200 JOG_SPIND_SET_VELO).
 Bit 6: reserviert
 Bit 7: reserviert
 Bit 8 = 1:
 Die programmierte Schnittgeschwindigkeit wird in das SD 43202 \$SA_SPIND_CONSTCUT_S übernommen (incl. Vorgaben über FC18). S-Programmierungen, die keine Schnittgeschwindigkeitsprogrammierungen sind, werden nicht in das SD geschrieben. Dazu gehören z.B. S-Wert außerhalb konstanter Schnittgeschwindigkeit (G96, G961, G962), S-Wert bei umdrehungsbezogener Verweilzeit (G4), S-Wert in Synchronaktionen.
 Bit 9: reserviert
 Bit 10 = 0:
 SD 43206 \$SA_SPIND_SPEED_TYPE wird nicht durch Teileprogramm- und Kanaleinstellungen verändert,

```

= 1:
Für die Masterspindel wird der Wert der 15. G-Gruppe (Vorschubtyp) in das SD 43206
$SA_SPIND_SPEED_TYPE übernommen. Für alle anderen Spindeln bleibt das zugehörige SD
unverändert.
Bit 11: reserviert
Bit 12 = 1:
Spindeloverride wirkt bei der Nullmarkensuche bei M19, SPOS bzw. SPOSA
= 0:
bisheriges Verhalten (Default)
Mit den nachfolgenden Bits 16-20 können spindelspezifische M-Funktionen eingestellt
werden, die an die VDI-Nahtstelle ausgegeben werden,
wenn die dazu gehörige M-Funktionalität für den Programmablauf implizit erzeugt wurde.
Bit 16: reserviert
Bit 17: reserviert
Bit 18: reserviert
Bit 19:"Ausgabe implizites M19 an PLC"
= 0: Wenn auch das MD20850 $MC_SPOS_TO_VDI = 0 ist, dann wird bei SPOS und SPOSA
keine Hilfsfunktion M19 erzeugt. Damit entfällt auch die Quittierungszeit der
Hilfsfunktion. Diese kann bei kurzen Sätzen stören.
= 1: Bei der Programmierung von SPOS und SPOSA wird die implizite Hilfsfunktion M19
erzeugt und an die PLC ausgegeben. Die Adresserweiterung entspricht der Spindelnummer.
Bit 20:"Ausgabe implizites M70 an PLC"
= 0: Keine Erzeugung der impliziten Hilfsfunktion M70. Hinweis: Eine programmierte
Hilfsfunktion M70 wird immer an die PLC ausgegeben.
= 1: Beim Übergang in den Achsbetrieb wird implizit die Hilfsfunktion M70 erzeugt und
an die PLC ausgegeben. Die Adresserweiterung entspricht der Spindelnummer.
Bit 21: reserviert
Bit 22 = 0: Ab NCK-Version 78.00.00: Das NC/PLC-Nst.-Signal DB31, ... DBX17.6 (M3/M4
invertieren) wirkt auch auf die Funktion interpolatorisches Gewindebohren G331/G332
Bit 22 = 1: Kompatibles Verhalten zu SW-Ständen vor NCK-Version 78.00.00: Das NC/PLC-
Nst.-Signal DB31, ... DBX17.6 (M3/M4 invertieren) wirkt nicht auf die Funktion
interpolatorisches Gewindebohren G331/G332.
Bit 23:"Berechnung der Beschleunigungsreduktion bei Geschwindigkeitsführung DRIVE"
= 0: Zur Berechnung der Beschleunigungsreduktion wird als Maximaldrehzahl das
aktuell wirksame Drehzahllimit der Spindel herangezogen (Kompatibilitätsmodus).
= 1: Zur Berechnung der Beschleunigungsreduktion werden für die Maximaldrehzahl nur
die Maschinendaten MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT, MD35130
$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT sowie bei Lageregelung MD35135
$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT herangezogen."
MD korrespondiert mit:
MD20850 $MC_SPOS_TO_VDI
MD35040 $MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET
MD35020 $MA_SPIND_DEFAULT_MODE
SD43200 $SA_SPIND_S

```

35040	SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET	A06, A10	S1, Z1, 2.7			
-	Eigener Spindel-RESET	BYTE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung: Mit MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET wird eingestellt, wie sich die Spindel nach Kanalreset NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX7.7 (Reset) und Programmende (M2, M30) verhält.

2.3 NC-Maschinendaten

Dieses Datum wirkt nur in der Spindelbetriebsart Steuerbetrieb. Bei Positionierbetrieb oder Pendelbetrieb wird die Spindel immer gestoppt.

MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET = 0:

- Spindel stoppt (bei M2/M30 und Kanal- und Bag-Reset).
- Programm wird abgebrochen.
- Für den Spindelbetrieb wird das programmierte ACC und VELOLIM auf 100% zurückgesetzt, sofern das MD22400 \$MC_S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET und das achsspezifische MD32320 \$MA_DYN_LIMIT_RESET_MASK nichts anderes vorsehen.

MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET = 1:

- Spindel stoppt nicht.
- Programm wird abgebrochen.
- Für den Spindelbetrieb bleibt das programmierte ACC und VELOLIM erhalten.

MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET= 2:

- Spindel stoppt nicht bei der über MD10714 \$MN_M_NO_FCT_EOP projizierten M-Funktion (z. B. M32).
- Spindel stoppt jedoch bei Kanal- oder Bag-Reset.
- Für den Spindelbetrieb bleibt das programmierte ACC und VELOLIM erhalten.

Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.2 (Restweglöschen/Spindel-Reset) wirkt unabhängig vom MD35040 \$MA_SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET immer.

Nicht relevant bei:

- anderen Spindelbetriebsarten als Steuerbetrieb.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX7.7 (Reset)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.2 (Restweglöschen/Spindel-Reset)

35090	NUM_GEAR_STEPS			A06, A10	S1	
-	Anzahl Getriebestufen			DWORD	RESET	
-						
-	-	5	1	5	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl eingerichteter Getriebestufen.

Die erste Getriebestufe ist immer vorhanden.

Korrespondierende MD:

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufen vorhanden/Funktionen)

MD35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION (Getriebestufenwechselposition)

MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE (Getriebestufe für den Achsbetrieb bei M70)

MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (max. Drehzahl für Getriebestufenwechsel)

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für Getriebestufenwechsel)

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (max. Drehzahl der Getriebestufe)

MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (min. Drehzahl der Getriebestufe)

MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL (Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb)

MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL (Beschleunigung im Lageregelbetrieb)

MD35310 \$MA_SPIND_POSIT_DELAY_TIME (Positionierverzögerungszeit)

MD35550 \$MA_DRILL_VELO_LIMIT (Maximaldrehzahlen für das Gewindebohren)

MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2 (Anzahl Getriebestufen 2. Getriebestufendatensatz)

35092	NUM_GEAR_STEPS2			A06, A10	S1	
-	Anzahl Getriebestufen des 2. Getriebestufendatensatzes			DWORD	RESET	
-						
-	-	5	1	5	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl eingerichteter Getriebestufen des zweiten Getriebestufendatensatzes für die Funktion 'Gewindebohren mit G331/G332'.

Aktivierung (nur für Masterspindel beim Gewindebohren sinnvoll): MD35010
 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE, Bit 5.

Die Anzahl Getriebestufen des ersten und des zweiten Getriebestufendatensatzes müssen nicht gleich sein.

Korrespondierende MD:

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufen vorhanden/Funktionen)

MD35112 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO2 (2. Getriebestufendatensatz: max. Drehzahl für Getriebestufenwechsel)

MD35122 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO2 (2. Getriebestufendatensatz: min. Drehzahl für Getriebestufenwechsel)

MD35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2 (2. Getriebestufendatensatz: Beschleunigung im Lageregelbetrieb)

35100	SPIND_VELO_LIMIT	A06, A11, A04			TE3, G2, S1, V1, Z1	
Umdr/min	Maximale Spindeldrehzahl	DOUBLE			RESET	
CTEQ						
-	-	10000.0	1.0e-6	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT wird die max. Spindeldrehzahl eingegeben, die die Spindel (das Spindelfutter mit dem Werkstück oder das Werkzeug) nicht überschreiten darf. Der NCK begrenzt eine zu große Spindelsolldrehzahl auf diesen Wert. Wird die max. Spindelstdrehzahl unter Einrechnung der Spindeldrehzahltoleranz (MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL) trotzdem überschritten, liegt ein Antriebsfehler vor und das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.0 (Drehzahlgrenze überschritten) wird gesetzt. Außerdem wird der Alarm 22100 "Maximaldrehzahl erreicht" ausgegeben und alle Achsen und Spindeln des Kanals abgebremst (Voraussetzung: Geber ist noch funktionsfähig). Vor Änderung des MD ist die Spindel stillzusetzen.

Korrespondiert mit:

MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL (Spindeldrehzahltoleranz)

SD43235 \$\$SD_SPIND_USER_VELO_LIMIT (anwenderseitige Drehzahlbegrenzung)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.0 (Drehzahlgrenze überschritten)

Alarm 22100 "Maximaldrehzahl erreicht"

35110	GEAR_STEP_MAX_VELO	A06, A11, A04			A3, S1	
Umdr/min	Maximaldrehzahl für Getriebestufenwechsel	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO wird die maximale Drehzahl (obere Schaltschwelle) der Getriebestufe für den automatischen Getriebestufenwechsel M40 S.. vorgegeben. Die Drehzahlbereiche der Getriebestufen müssen lückenlos aufeinander folgen oder können sich überlappen.

falsch

MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO [Getriebestufe1] =1000

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO [Getriebestufe2] =1200

richtig

MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO [Getriebestufe1] =1000

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO [Getriebestufe2] =950

Hinweis:

- Bei der Programmierung einer Spindeldrehzahl, die größer ist als die Drehzahl der zahlenmäßig größten Getriebestufe MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO [MD35090] wird in die höchste Getriebestufe (MD35090) geschaltet.

Korrespondiert mit:

2.3 NC-Maschinendaten

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)
 MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS (Anzahl Getriebestufen)
 MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel ist möglich)
 MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)
 MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (min. Drehzahl der Getriebestufe)

35112	GEAR_STEP_MAX_VELO2			A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	2. Datensatz: Maximaldrehzahl für Getriebestufenwechsel			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	0.0	1.0E+301	2/2	M

Beschreibung: In GEAR_STEP_MAX_VELO2 wird für das interpolatorische Gewindebohren G331, G332 die größte Drehzahl (obere Schaltschwellen) der Getriebestufe für den automatischen Getriebestufenwechsel M40 G331 S.. vorgegeben. Die Drehzahlbereiche der Getriebestufen müssen lückenlos aufeinander folgen oder können sich überlappen. Die Aktivierung des 2. Getriebestufendatensatzes für das Gewindebohren mit G331/G332 erfolgt durch MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE Bit 5 für die Masterspindel. Korrespondiert mit:
 MD35122 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO2 (minimale Drehzahl für 2. Datensatz Getriebestufenauswahl)
 MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2 (Anzahl Getriebestufen 2. Getriebestufendatensatz)
 MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel, 2. Datensatz ist möglich)
 MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)
 MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (min. Drehzahl der Getriebestufe)

35120	GEAR_STEP_MIN_VELO			A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	Minimaldrehzahl für Getriebestufenwechsel			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	50., 50., 400., 800., 1500., 3000.	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO wird die kleinste Drehzahl der Getriebestufe (untere Schaltschwelle) für den automatischen Getriebestufenwechsel M40 S.. vorgegeben. Die Drehzahlbereiche der Getriebestufen müssen lückenlos aufeinander folgen oder können sich überlappen. Weitere Beschreibung siehe MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO. Hinweis:
 • Wird eine Spindeldrehzahl programmiert, die kleiner ist als die kleinste Drehzahl der ersten Getriebestufe MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO[1], dann wird in die erste Getriebestufe geschaltet.
 Nicht relevant bei:
 • Bei der Programmierung der Drehzahl 0 (S0) wenn MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO[1] > 0
 Korrespondiert mit:
 MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (maximale Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)
 MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS (Anzahl Getriebestufen)

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel ist möglich)
 MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)
 MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (min. Drehzahl der Getriebestufe)

35122	GEAR_STEP_MIN_VELO2			A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	2. Datensatz: Minimaldrehzahl für Getriebestufenwechsel			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	50., 50., 400., 800., 1500., 3000.	0.0	1.0E+301	2/2	M

Beschreibung: In GEAR_STEP_MIN_VELO2 wird für das interpolatorische Gewindebohren G331, G332 die kleinste Drehzahl (untere Schaltschwelle) der Getriebestufe für den automatischen Getriebestufenwechsel M40 G331 S.. vorgegeben. Die Drehzahlbereiche der Getriebestufen müssen lückenlos aufeinander folgen oder können sich überlappen. Die Aktivierung des 2. Getriebestufendatensatzes für das Gewindebohren mit G331/G332 erfolgt durch MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE Bit 5 für die Masterspindel.

Korrespondiert mit:

MD35112 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO2 (maximale Drehzahl für 2. Datensatz Getriebestufenauswahl)
 MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2 (Anzahl Getriebestufen 2. Getriebestufendatensatz)
 MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel, 2. Datensatz ist möglich)
 MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)
 MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (min. Drehzahl der Getriebestufe)

35130	GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT			A06, A11, A04	A2, S1, V1	
Umdr/min	Maximaldrehzahl der Getriebestufe			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	1.0e-6	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT wird die maximale Drehzahl der aktuellen Getriebestufe für den Drehzahlsteuerbetrieb (keine Lageregelung aktiv) projiziert. Die unter Berücksichtigung des Overrides erzeugten Drehzahlswerte werden auf diese Drehzahl begrenzt.

Hinweis:

- Die projizierte Drehzahl kann den Wert aus MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT nicht übersteigen.
- Ist für die Spindel Lageregelung aktiv, dann wird auf die maximale Drehzahl von MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT begrenzt.
- Im Falle der Begrenzung der Drehzahl wird das NC/PLC-Nahtstellensignal "Solldrehzahl begrenzt" gesetzt.
- Die hier eingegebene maximale Drehzahl hat keine Auswirkung auf die automatische Getriebestufenauswahl M40 S..
- Die obere Schaltschwelle für die automatische Getriebestufenauswahl M40 wird im MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO projiziert.

Korrespondiert mit:

MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (minimale Drehzahl der Getriebestufe)

2.3 NC-Maschinendaten

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel ist möglich)
 MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (max. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)
 MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)

35135	GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT	A06, A11, A04	S1
Umdr/min	Maximaldrehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0.	0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: In MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT wird die maximale Drehzahl der aktuellen Getriebestufe bei aktiver Lageregelung projiziert. Die unter Berücksichtigung des Overrides erzeugten Drehzahlsollwerte werden auf diese Drehzahl begrenzt.
 Ist der Wert 0 eingetragen (Voreinstellung), dann bilden 90% des Wertes aus dem MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT die maximale Drehzahl bei aktiver Lageregelung.
 Hinweis:

- Die projizierte Drehzahl kann den Wert aus MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT nicht übersteigen.
- Im Falle der Begrenzung der Drehzahl wird das NC/PLC-Nahtstellensignal "Solldrehzahl begrenzt" gesetzt.
- Die hier eingegebene maximale Drehzahl hat keine Auswirkung auf die automatische Getriebestufenauswahl M40 S..
- Die obere Schaltschwelle der automatischen Getriebestufenauswahl M40 wird im MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO projiziert.

Korrespondiert mit:

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)
 MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT (minimale Drehzahl der Getriebestufe)
 MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel ist möglich)
 MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (max. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)
 MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)

35140	GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT	A06, A11, A04	S1, V1
Umdr/min	Minimaldrehzahl der Getriebestufe	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	6	5., 5., 10., 20., 40., 80.	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: In MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT wird die minimale Drehzahl in der aktuellen Getriebestufe projiziert. Die Minimaldrehzahl wirkt nur im Drehzahlbetrieb der Spindel. Die unter Berücksichtigung des Overrides erzeugten Drehzahlsollwerte unterschreiten die minimale Drehzahl nicht.
 Hinweis:

- Wird ein S-Wert programmiert, der kleiner als die minimale Drehzahl ist, so wird die Solldrehzahl auf die Minimaldrehzahl angehoben.
- Im Falle der Anhebung der Drehzahl wird das NC/PLC-Nahtstellensignal "Solldrehzahl erhöht" gesetzt.
- Die hier eingegebene minimale Drehzahl hat keine Auswirkung auf die automatische Getriebestufenauswahl M40 S..
- Die untere Schaltschwelle für die automatische Getriebestufenauswahl M40 wird im MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO projiziert.

Nicht relevant bei:

- Spindelbetriebsart Pendelbetrieb (Getriebestufenwechsel)
- Spindelbetriebsarten Positionierbetrieb und Achsbetrieb
- Signalen, die das Stoppen der Spindel bewirken

Korrespondiert mit:

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Drehzahlregelung)

MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (maximale Drehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)

MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE (Getriebestufenwechsel ist möglich)

MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (max. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)

MD35120 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO (min. Drehzahl für automatische Getriebestufenauswahl M40)

35150	SPIND_DES_VELO_TOL	A03, A05, A06, A10, A04	R1, S1, Z1			
-	Spindeldrehzahltoleranz	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.1	0.0	1.0	7/2	M

Beschreibung: In der Spindelbetriebsart Steuerbetrieb wird die Solldrehzahl (programmierte Drehzahl x Spindelkorrektur unter Beachtung der Begrenzungen) mit der Istdrehzahl verglichen.

- Weicht die Istdrehzahl um mehr als MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL von der Solldrehzahl ab, wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.5 (Spindel im Sollbereich) auf Null gesetzt.
- Weicht die Istdrehzahl um mehr als MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL von der Solldrehzahl ab, wird der Bahnvorschub gesperrt (Positionierachsen laufen weiter).
- Überschreitet die Istdrehzahl um mehr als MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL die max. Spindeldrehzahl (MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT), wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.0 (Drehzahlgrenze überschritten) gesetzt und der Alarm 22050 "Maximaldrehzahl erreicht" ausgegeben. Alle Achsen und Spindeln des Kanals werden abgebremst.

Nicht relevant bei:

- Spindelbetriebsart Pendelbetrieb
- Spindelbetriebsart Positionierbetrieb

Beispiel:

MD 35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL = 0.1

Die Spindel-Istdrehzahl darf +/- 10% von der Solldrehzahl abweichen.

Korrespondiert mit:

MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START

(Vorschubfreigabe bei Spindel im Sollbereich)

MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT

(Maximale Spindeldrehzahl)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.5 (Spindel im Sollbereich)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.0 (Drehzahlgrenze überschritten)

Alarm 22050 "Maximaldrehzahl erreicht"

35160	SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT	A06, A04	A3, S1, V1, Z1			
Umdr/min	Spindeldrehzahlbegrenzung von PLC	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	1000.0	1.0e-6	1.0E+301	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: In MD35160 \$MA_SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT wird ein Grenzwert für die maximale Spindeldrehzahl eingegeben, der genau dann berücksichtigt wird, wenn das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX3.6 (Geschwindigkeits-/Drehzahlbegrenzung) gesetzt ist.
Die Steuerung begrenzt eine zu hohe Spindeldrehzahl sollwertseitig auf diesen Wert.

35200	GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL			A06, A11, A04	S1	
Umdr/s ²	Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Befindet sich die Spindel im Drehzahlsteuerbetrieb, wird die Beschleunigung in MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL eingegeben.
Bei der Funktion SPCOF befindet sich die Spindel im Drehzahlsteuerbetrieb.
Sonderfälle:
Die Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb (MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL) kann so eingestellt werden, dass die Stromgrenze erreicht wird.
Korrespondiert mit:
MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL (Beschleunigung im Lageregelbetrieb)
MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT (Drehzahlgrenze reduzierte Beschleunigung)

35210	GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL			A06, A11, A04	S1	
Umdr/s ²	Beschleunigung im Lageregelbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Die Beschleunigung im Lageregelbetrieb muss so eingestellt werden, dass die Stromgrenze nicht erreicht wird.
Korrespondiert mit:
MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
MD35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

35212	GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2			A06, A11, A04	S1	
Umdr/s ²	2.Datensatz: Beschleunigung im Lageregelbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-3	1.0E+301	2/2	M

Beschreibung: Zweiter Getriebestufendatensatz für maximales Beschleunigungsvermögen der Getriebestufen im Lageregelbetrieb.
Die Beschleunigung im lagegeregelten Betrieb muss so eingestellt werden, dass die Stromgrenze nicht erreicht wird.
Aktivierung des 2. Datensatzes für Gewindebohren mit G331/G332 durch MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE, Bit 5 bei der Masterspindel.
Korrespondiert mit:
MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT

35220	ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT	A06, A04	S1, S3, B2			
-	Drehzahl für reduzierte Beschleunigung	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	1.0	0.0	1.0	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum legt für Spindeln/Positionier-/Bahnachsen die Einsatzdrehzahl/-geschwindigkeit fest, ab der die Beschleunigungsreduzierung beginnen soll. Der Bezug ist die festgelegte Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit. Der Einsatzpunkt ist prozentual von den Maximalwerten abhängig.

Bei Spindeln wird die Maximaldrehzahl als kleinster Wert aus den Maschinendaten MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT, MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT sowie bei Lageregelung MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT ermittelt.

Bsp.: MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT = 0,7, die Maximaldrehzahl beträgt 3000 Umdr/min. Mit $v_{ein} = 2100$ Umdr/min beginnt die Beschleunigungsreduktion, d.h. im Drehzahlbereich von 0...2099,99 Umdr/min wird das maximale Beschleunigungsvermögen ausgenutzt. Ab 2100 Umdr/min bis zur Maximaldrehzahl wird mit einer reduzierten Beschleunigung gearbeitet.

Korrespondiert mit:

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit)

MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT (Maximaldrehzahl der Spindel)

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (Maximaldrehzahl der Getriebestufe)

MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT (Maximaldrehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung)

MD35230 \$MA_ACCEL_REDUCTION_FACTOR (Reduzierte Beschleunigung)

35230	ACCEL_REDUCTION_FACTOR	A06, A04	S1, S3, B2			
-	Reduzierte Beschleunigung	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	0.0	0.0	0.95	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum beinhaltet den Faktor um den die Beschleunigung der Spindel/Positionier-/Bahnachsen an der Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit reduziert ist. Die Beschleunigung wird ab der ermittelten Einsatzdrehzahl/-geschwindigkeit aus dem MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT bis zur Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit bis auf die um den Faktor verringerte Beschleunigung reduziert.

Bsp.:

$a = 10$ Umdr/s², $v(ein) = 2100$ Umdr/min, MD35230 \$MA_ACCEL_REDUCTION_FACTOR = 0.3.

Beschleunigt und gebremst wird im Drehzahlbereich 0...2099,99 Umdr/min mit einer Beschleunigung von 10 Umdr/s². Ab der Drehzahl 2100 Umdr/min wird die Beschleunigung bis zur Maximaldrehzahl von 10 Umdr/s² bis auf 7 Umdr/s² reduziert.

Nicht relevant bei:

Fehlern, die zum Schnellstop führen.

Korrespondiert mit:

MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung)

MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
(Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb)

MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
(Beschleunigung im Lageregelbetrieb)

MD35242 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT
(Drehzahl für reduzierte Beschleunigung)

2.3 NC-Maschinendaten

35240	ACCEL_TYPE_DRIVE			A04	B1, B2	
-	Beschleunigungskennlinie DRIVE für Achsen Ein/Aus			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Grundeinstellung des Beschleunigungsverhaltens der Achse (Positionieren, Pendeln, JOG, Bahnbewegungen):
 FALSE: keine Beschleunigungsreduktion
 TRUE: Beschleunigungsreduktion aktiv
 MD ist nur wirksam bei MD32420 \$MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE = FALSE.
 Für Spindeln (im Spindelbetrieb) wirken die Einstellungen aus den MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT und MD35230 \$MA_ACCEL_REDUCTION_FACTOR immer.
 Anmerkung:
 Dieses Datum hat auch Auswirkung auf die Bahnbewegung bei SOFT, BRISK, TRAF0

35242	ACCEL_REDUCTION_TYPE			A04	B1, B2	
-	Art der Beschleunigungsreduktion			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	1	0	2	7/2	M

Beschreibung: Verlauf der Beschleunigungsreduktion bei Geschwindigkeitsführung DRIVE
 0: konstant
 1: hyperbolisch
 2: linear
 Bei Spindeln wird der Endpunkt der Beschleunigungskurve abhängig vom MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK Bit23 entweder von der aus MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT, MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT und MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT ermittelten Maximaldrehzahl oder dem jeweils aktuell wirksamen Drehzahllimit gewählt.

35300	SPIND_POSCTRL_VELO			A06, A04	P3 pl, P3 sl, R1, S1	
Umdr/min	Lageregeleinschalt Drehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Beim Positionieren einer nicht in Lageregelung befindlichen Spindel aus einer hohen Drehzahl wird die Lageregelung erst aktiviert, wenn die Spindel die in MD35300 \$MA_SPIND_POSCTRL_VELO hinterlegte getriebestufenabhängige Drehzahl erreicht oder unterschritten hat.
 Die Drehzahl kann mit FA[Sn] aus dem Teileprogramm verändert werden. Das Verhalten der Spindel beim Positionieren unter verschiedenen Randbedingungen (Positionieren aus der Bewegung, Positionieren aus dem Stillstand) ist ausführlich in der Dokumentation beschrieben:
 /FB1/ Funktionshandbuch Grundfunktionen; Spindeln (S1), Kapitel "Spindelbetriebsart Positionierbetrieb"
 Hinweis:
 Die wirksame Drehzahl aus MD35300 \$MA_SPIND_POSCTRL_VELO kann nicht höher sein als die in MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT eingestellte Maximaldrehzahl. Ist MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT = 0, so wird auf 90% von MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT begrenzt.
 Korrespondiert mit:
 MD35350 \$MA_SPIND_POSITIONING_DIR (Drehrichtung beim Positionieren aus dem Stillstand, wenn keine Synchronisation vorhanden ist)
 MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT (Futterdrehzahl)

35310	SPIND_POSIT_DELAY_TIME			A06, A04	S1	
s	Positionierverzögerungszeit			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	0.0, 0.05, 0.1, 0.2, 0.4, 0.8	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Positionierverzögerungszeit.

Nach dem Erreichen des Positionierendes (Genauhalt fein) wird um die eingestellte Zeit gewartet. Es wird die Position passend zur aktuell eingelegten Getriebestufe ausgewählt.

Die Verzögerungszeit wird aktiviert bei:

- Getriebestufenwechsel auf definierter Spindelposition. Nach dem Erreichen der im MD35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION projektierten Position wird um die hier angegebene Zeit gewartet. Nach dem Ablauf dieser Zeit wird für ein aktives direktes Messsystem die Lageregelung abgeschaltet und die NC/PLC-Nahtstellensignale DB31, ... DBX82.3 (Getriebe umschalten) und DB31, ... DBX82.0 - .2 (Sollgetriebestufe A-C) ausgegeben.
- Satzsuchlauf bei der Ausgabe eines aufgesammelten Positioniersatzes (SPOS, SPOSA, M19).

35350	SPIND_POSITIONING_DIR			A06	S1	
-	Drehrichtung beim Positionieren			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	3	3	4	7/2	M

Beschreibung:

Mit der Programmierung von SPOS oder SPOSA wird die Spindel in den Lageregelbetrieb geschaltet und beschleunigt mit der Beschleunigung aus dem MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL (Beschleunigung im Lageregelbetrieb), wenn keine Synchronisation vorliegt. Die Drehrichtung wird durch das MD35350 \$MA_SPIND_POSITIONING_DIR (Drehrichtung beim Positionieren aus dem Stillstand) festgelegt.

MD35350 \$MA_SPIND_POSITIONING_DIR = 3 ---> Drehrichtung im Uhrzeigersinn

MD35350 \$MA_SPIND_POSITIONING_DIR = 4 ---> Drehrichtung gegen Uhrzeigersinn

Korrespondiert mit:

MD35300 \$MA_SPIND_POSCTRL_VELO (Lageregeleinschalt Drehzahl)

35400	SPIND_OSCILL_DES_VELO			A06, A04	P3 pl, P3 sl, S1	
Umdr/min	Pendeldrehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	500.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Beim Pendeln wird mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl) eine Motordrehzahl für den Spindelmotor vorgegeben. Diese Motordrehzahl wird in MD35400 \$MA_SPIND_OSCILL_DES_VELO festgelegt. Die in diesem MD festgelegte Motordrehzahl ist unabhängig von der aktuellen Getriebestufe. Im AUTOMATIK und MDA-Bild wird die Pendeldrehzahl im Fenster "Spindel-Soll" angezeigt, bis der Getriebestufenwechsel durchgeführt ist.

Nicht relevant bei:

anderen Spindelbetriebsarten als den Pendelbetrieb

Sonderfälle:

Für die in diesem MD festgelegte Pendeldrehzahl gilt die Beschleunigung beim Pendeln (MD35410 \$MA_SPIND_OSCILL_ACCEL).

Korrespondiert mit:

MD35410 \$MA_SPIND_OSCILL_ACCEL (Beschleunigen beim Pendeln)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)

2.3 NC-Maschinendaten

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC)

35410	SPIND_OSCILL_ACCEL	A06, A04	S1, Z1			
Umdr/s ²	Beschleunigung beim Pendeln	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	16.0	1.0e-7	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Die hier festgelegte Beschleunigung wirkt nur für die Ausgabe der Pendeldrehzahl (MD35400 \$MA_SPIND_OSCILL_DES_VELO) an den Spindelmotor. Die Pendeldrehzahl wird mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl) ausgewählt.

Nicht relevant bei:

- anderen Spindelbetriebsarten als den Pendelbetrieb

Korrespondiert mit:

- MD35400 \$MA_SPIND_OSCILL_DES_VELO (Pendeldrehzahl)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC)

35430	SPIND_OSCILL_START_DIR	A06	S1			
-	Startrichtung beim Pendeln	BYTE	RESET			
CTEQ						
-	-	0	0	4	7/2	M

Beschreibung: Mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl) beschleunigt der Spindelmotor auf die im MD35400 \$MA_SPIND_OSCILL_DES_VELO festgelegte Geschwindigkeit. Die Startrichtung wird durch MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR festgelegt, wenn das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC) nicht gesetzt ist.

MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR = 0 ---> Startrichtung entsprechend der letzten Drehrichtung

MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR = 1 ---> Startrichtung entgegen der letzten Drehrichtung

MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR = 2 ---> Startrichtung entgegen der letzten Drehrichtung

MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR = 3 ---> Startrichtung ist M3

MD35430 \$MA_SPIND_OSCILL_START_DIR = 4 ---> Startrichtung ist M4

Nicht relevant bei:

- anderen Spindelbetriebsarten als den Pendelbetrieb

Korrespondiert mit:

- MD35400 \$MA_SPIND_OSCILL_DES_VELO (Pendeldrehzahl)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC)

35440	SPIND_OSCILL_TIME_CW	A06	S1, Z1			
s	Pendelzeit für M3-Richtung	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Die hier festgelegte Pendelzeit wirkt in M3-Richtung.

Nicht relevant bei:

- anderen Spindelbetriebsarten als den Pendelbetrieb
- Pendeln durch die PLC (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC) gesetzt)

Korrespondiert mit:

- MD35450 \$MA_SPIND_OSCILL_TIME_CCW (Pendelzeit für M4-Richtung)
- MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO (Interpolatortakt)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC)

35450	SPIND_OSCILL_TIME_CCW	A06	S1, Z1			
s	Pendelzeit für M4-Richtung	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	0.5	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Die hier festgelegte Pendelzeit wirkt in M4-Richtung

Nicht relevant bei:

- anderen Spindelbetriebsarten als den Pendelbetrieb
- Pendeln durch die PLC (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC) gesetzt)

Korrespondiert mit:

MD35440 \$MA_SPIND_OSCILL_TIME_CW (Pendelzeit für M3-Richtung)

MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO (Interpolatortakt)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.4 (Pendeln durch die PLC)

35500	SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START	A03, A06, A10	S1, Z1			
-	Vorschubfreigabe bei Spindel im Sollbereich	BYTE	RESET			
CTEQ						
-	-	1	0	2	7/2	M

Beschreibung:

ab SW 4.2:

Byte = 0:

Die Bahninterpolation wird nicht beeinflusst.

Byte = 1:

Die Bahninterpolation wird erst dann freigegeben (Positionierachsen laufen weiter), wenn die Spindel die vorgegebene Drehzahl erreicht hat. Das Toleranzband ist in MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL einstellbar. Ist ein Messsystem aktiv, dann wird die Istdrehzahl überwacht, anderenfalls die Solldrehzahl. Fahrende Bahnachsen im Bahnsteuerbetrieb (G64) werden nicht gestoppt.

Byte = 2:

Zusätzlich zu 1. werden auch fahrende Bahnachsen vor Bearbeitungsbeginn angehalten. Z.B. Bahnsteuerbetrieb (G64) und dem Wechsel vom Eilgang (G0) in einen Bearbeitungssatz (G1, G2, ..). Die Bahn wird am letzten G0-Satz gestoppt und fährt erst los, wenn sich die Spindel im Drehzahl Sollbereich befindet. Wird die Spindeldrehzahl zwischen zwei Bearbeitungssätzen neu programmiert und befindet sich die Drehzahl der Spindel beim Übergang vom ersten in den zweiten Bearbeitungssatz noch nicht im Sollbereich, so werden fahrende Bahnachsen ebenfalls abgebremst.

Einschränkung:

Wird die Spindel 'kurz' vor Ende des letzten G0-Satzes durch die PLC (FC18) oder eine Synchronaktion neu programmiert, so bremst die Bahn unter Wahrung der Dynamikbegrenzungen ab. Da die Spindelprogrammierung asynchron erfolgt, kann ggf. in den Bearbeitungssatz hinein gefahren werden. Hat die Spindel den Drehzahl Sollbereich erreicht, dann wird die Bearbeitung von dieser Position aus begonnen.

Byte = 3:

ab SW5.3 nicht mehr verfügbar.

Korrespondiert mit:

MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL (Spindeldrehzahltoleranz)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX83.5 (Spindel im Sollbereich)

2.3 NC-Maschinendaten

35510	SPIND_STOPPED_AT_IPO_START			A03, A06, A10	S1	
-	Vorschubfreigabe bei Spindel steht			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: Wird eine Spindel gestoppt (M5), dann wird der Bahnvorschub gesperrt (Positionierachsen laufen weiter) wenn MD35510 \$MA_SPIND_STOPPED_AT_IPO_START gesetzt ist und sich die Spindel im Steuerbetrieb befindet.

Ist die Spindel zum Stillstand gekommen (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX61.4 (Achse/Spindel steht) gesetzt), wird der Bahnvorschub freigegeben.

Korrespondiert mit:
MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START (Vorschubfreigabe bei Spindel im Sollbereich)

35550	DRILL_VELO_LIMIT			A06, A11, A04	-	
Umdr/min	Maximaldrehzahlen für das Gewindebohren			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	10000., 10000., 10000., 10000., 10000., 10000.	0.1	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Grenzdrehzahlen für das Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter mit G331/G332.

Es ist die maximale Drehzahl des linearen Motorkennlinienbereiches (konstantes Beschleunigungsvermögen) getriebestufenabhängig anzugeben.

35590	PARAMSET_CHANGE_ENABLE			EXP, A05	TE3, A2, S1, Z1	
-	Parametersatzwechsel möglich			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0	0	2	7/2	M

Beschreibung: 0: Es ist keine Einflussnahme auf den Parametersatzwechsel möglich.

Bei Achsen und Spindeln im Achsbetrieb: Es wirkt grundsätzlich der erste Parametersatz. Bei Spindeln wird der Parametersatz passend zur Getriebestufe eingestellt (1. Getriebestufe verwendet den 2. Parametersatz) Ausnahmen: s.u.

1: Der im Servo verwendete Parametersatz wird durch die VDI-Nahtstelle oder SCPARA vorgegeben. Es können die Parametersätze 1 bis 6 ausgewählt werden. Die Auswahl erfolgt über den NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX9.0 - .2 (Anwahl Parametersatz Servo A, B, C) in binärcodiert, Wertebereich 0...5. Die Binärwerte 6 und 7 wählen den Parametersatz 6 an. Ausnahmen: s.u.

Für 0 und 1:
Bei G33, G34, G35, G331, G332 wird für die beteiligten Achsen die Parametersatznummer entsprechend der Masterspindelgetriebestufe, erhöht um eins (entspricht Parametersatznummer 2..6), aktiv.

Für Spindeln ist immer der 2. bis 6. Parametersatz, abhängig von der eingelegten Getriebestufe plus eins, aktiv.

2: Der Parametersatz wird ausschließlich durch die VDI-Nahtstelle oder SCPARA vorgegeben. Es können die Parametersätze 1 bis 6 ausgewählt werden. Die Auswahl erfolgt über den NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX9.0 - .2 (Anwahl Parametersatz Servo A, B, C) in binärcodiert, Wertebereich 0...5. Die Binärwerte 6 und 7 wählen den Parametersatz 6 an.

Randbedingungen:
Das Umschaltverhalten ist davon abhängig, ob sich der KV-Faktor zwischen altem und neuem Parametersatz ändert.

Eine Parametersatzumschaltung, bei der die Lastgetriebefaktoren zwischen aktivem und neuem Parametersatz unterschiedlich sind, führt zum Zurücksetzen des Referenziertsignales, wenn die Achse ein indirektes Messsystem besitzt.

Der Parametersatz beinhaltet folgende axiale Maschinendaten:

MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT
 MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN
 MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME
 MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME
 MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME
 MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM
 MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
 Korrespondiert mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignale DB31, ... DBX9.0 - .2 (Anwahl Parametersatz Servo A, B, C)
 und DB31, ... DBX69.0 - .2 (angewählte Parametersatz Servo A, B, C)
 Weiterführende Literatur:
 /FB/, H2, "Hilfsfunktionsausgabe an PLC"

36000	STOP_LIMIT_COARSE	A05	TE1, A3, B1, G2, S1, Z1			
mm, Grad	Genauhalt grob	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Schwelle für Genauhalt grob

Ein NC-Satz gilt als beendet, wenn die Istposition der Bahnachsen um den Wert der eingegebenen Genauhaltgrenze von der Sollposition entfernt ist. Liegt die Istposition einer Bahnachse nicht innerhalb dieser Grenze, so gilt der NC-Satz als nicht beendet und eine weitere Teileprogrammbearbeitung ist nicht möglich. Durch die Größe des eingegebenen Wertes kann die Weiterschaltung zum nächsten Satz beeinflusst werden. Je größer der Wert gewählt wird, desto früher wird der Satzwechsel eingeleitet.

Wird die vorgegebene Genauhaltgrenze nicht erreicht, so

- gilt der Satz als nicht beendet.
- ist ein weiteres Verfahren der Achse nicht möglich.
- wird nach Ablauf der Zeit aus dem MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME (Überwachungszeit Genauhalt fein) der Alarm 25080 Positionierüberwachung ausgegeben.
- wird in der Positionieranzeige die Bewegungsrichtung +/- für die Achse angezeigt. Das Genauhaltfenster wird auch für Spindeln im lagegeregelten Mode (SPCON-Anweisung) ausgewertet.

Sonderfälle:

Das MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE darf nicht kleiner als das MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE (Genauhalt fein) eingestellt sein. Um identisches Satzwechselverhalten wie mit dem Kriterium Genauhalt fein zu erreichen darf das Fenster von Genauhalt grob gleich dem von Genauhalt fein sein. Das MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE darf nicht gleich oder größer als das MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz) eingestellt sein.

Korrespondiert mit:
 MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME (Verzögerungszeit Genauhalt fein)

36010	STOP_LIMIT_FINE	A05	TE1, A3, B1, D1, G2, S1, Z1			
mm, Grad	Genauhalt fein	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Schwelle für Genauhalt fein

Siehe auch MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE (Genauhalt grob)

Sonderfälle:

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

Das MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE darf nicht größer als das MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE (Genauhalt grob) eingestellt sein.

Das MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE darf nicht gleich oder größer als das MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz) eingestellt sein.

Korrespondiert mit:

MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME (Verzögerungszeit Genauhalt fein)

36012	STOP_LIMIT_FACTOR			A05	G1, A3, B1, G2, S1, Z1	
-	Faktor Genauhalt grob/fein und Stillstand			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	0.001	1000.0	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Faktor können:

MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE,
MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE,
MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL

parametersatzabhängig neu bewertet werden. Das Verhältnis dieser drei Werte untereinander bleibt stets gleich.

Anwendungsbeispiele:

Anpassung des Positionierverhaltens, wenn sich bei einer Getriebeumschaltung die Massenverhältnisse deutlich ändern oder wenn man in verschiedenen Betriebszuständen der Maschine Positionierzeit auf Kosten der Genauigkeit sparen will.

Korrespondierend mit:

MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE,
MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE,
MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL

36020	POSITIONING_TIME			A05	TE1, A3, B1, G2	
s	Verzögerungszeit Genauhalt fein			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

In dieses MD wird die Zeit eingegeben, nach deren Ablauf beim Einfahren in die Position (Lagesollwert hat Ziel erreicht) der Schleppfehler den Grenzwert für Genauhalt fein erreicht haben muss.

Dazu wird der aktuelle Schleppfehler auf den Grenzwert MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE kontinuierlich überwacht. Bei Zeitüberschreitung wird der Alarm 25080 "Positionierüberwachung" ausgegeben und die Achse stillgesetzt. Das MD sollte so großzügig gewählt werden, dass die Überwachung im Normalbetrieb unter Berücksichtigung von Ausregelzeiten nicht anspricht.

Korrespondiert mit:

MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE (Genauhalt fein)

36030	STANDSTILL_POS_TOL			A05	G1, A3, D1, G2	
mm, Grad	Stillstandstoleranz			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Das MD dient als Toleranzband für die folgenden Überwachungen:

- Nach Beendigung eines Bewegungssatzes (Lageteilsollwert=0 am Ende der Bewegung) wird überwacht, ob der Schleppabstand nach der parametrierbaren MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME (Verzögerungszeit Stillstandsüberwachung) den Grenzwert für die MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz) erreicht hat.
- Nach Abschluss eines Positioniervorganges (Genauhalt fein erreicht) wird die Positionier- von der Stillstandsüberwachung abgelöst. Dabei wird überwacht, ob sich die Achse mehr als im MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz) angeben aus ihrer Position bewegt.

Wird die Sollposition um die Stillstandstoleranz über- oder unterschritten, so wird der Alarm 25040 "Stillstandsüberwachung" gemeldet und die Achse stillgesetzt.

Sonderfälle:

Die Stillstandstoleranz muss größer als die "Genauhaltgrenze grob" sein.

Korrespondiert mit:

MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME (Verzögerungszeit Stillstandsüberwachung)

36040	STANDSTILL_DELAY_TIME	A05	TE1, A3, F1, G2			
s	Verzögerungszeit Stillstandsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.4	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Siehe MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz).

36042	FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME	A05	F1			
s	Verzögerungszeit Stillstandsüberw. bei akt. Momenten-/Kraftbegr.	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.4	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive-Telegrammen, die einen Momenten-/Kraft-Begrenzungswert beinhalten: Wartezeit zwischen Ende einer Bewegung und Aktivierung der Stillstandsüberwachung bei aktiver Momenten-/Kraftbegrenzung.

Tritt innerhalb dieser Zeit das projektierbare Satzendekriterium ein, wird die Stillstandsüberwachung aktiviert.

36050	CLAMP_POS_TOL	A05	A3, D1, Z1			
mm, Grad	Klemmungstoleranz	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.5	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Durch das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.3 (Klemmvorgang läuft) wird die Klemmungsüberwachung aktiviert. Wird die überwachte Achse mehr als um die Klemmungstoleranz aus der Sollposition (Genauhaltgrenze) gedrängt, so wird der Alarm 26000 "Klemmungsüberwachung" erzeugt und die Achse stillgesetzt.

Schwellwert für Klemmungstoleranz (halbe Breite des Fensters).

Sonderfälle:

Die Klemmungstoleranz muss größer als die "Genauhaltgrenze grob" sein.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.3 (Klemmvorgang läuft)

36051	CLAMP_POS_TOL_TIME	A05	A3, D1, Z1			
s	Alarmverzögerungszeit für Klemmungsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das MD definiert die Zeit, wie lange die Klemmungstoleranz überschritten sein darf, bevor der Alarm 26000 "Klemmungsüberwachung" ausgegeben wird.

2.3 NC-Maschinendaten

Bei Überschreitung der Klemmungstoleranz vor Ablauf dieser Zeit wird der Anwender zunächst per NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX102.3 (Klemmungstoleranz überschritten) informiert (ohne Alarm)

Bei Unterschreitung der Klemmungstoleranz vor Ablauf dieser Zeit wird die Klemmungsüberwachung mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX102.3 (Klemmungstoleranz überschritten) zurückgesetzt (ohne Alarm)

Siehe MD36050 \$MA_CLAMP_POS_TOL (Klemmungstoleranz).

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.3 (Klemmvorgang läuft)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX102.3 (Klemmungstoleranz überschritten)

36052	STOP_ON_CLAMPING			A10	A3	
-	Sonderfunktionen bei geklemmter Achse			UBYTE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0	0	0x07	2/1	M

Beschreibung:

Das MD legt fest, wie eine geklemmte Achse berücksichtigt wird.

Bit 0 =0:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine geklemmte Achse wieder verfahren werden, so muss im Teileprogramm dafür gesorgt werden, dass die Bahnachsen angehalten werden, damit Zeit für das Lösen der Klemmung verfügbar ist.

Bit 0 =1:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine geklemmte Achse wieder verfahren werden, so hält LookAhead die Bahnbewegung vorausschauend bei Bedarf an, bis die geklemmte Achse vom Lageregler wieder verfahren werden darf, d.h. die Reglerfreigabe wieder gesetzt ist.

Bit 1 ist nur relevant, wenn Bit 0 gesetzt ist:

Bit 1 =0:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine geklemmte Achse wieder verfahren werden, wird nicht vorausschauend die Klemmung gelöst.

Bit 1 =1:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine geklemmte Achse wieder verfahren werden, so wird in den unmittelbar davor stehenden G0-Sätzen ein Fahrbefehl für die geklemmte Achse gegeben, damit die PLC die Achsklemmung wieder löst.

Bit 2 =0:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine Achse geklemmt werden, so muss im Teileprogramm dafür gesorgt werden, dass die Bahnachsen angehalten werden, damit Zeit für das Setzen der Klemmung verfügbar ist.

Bit 2 =1:

Soll im Bahnsteuerbetrieb eine Achse geklemmt werden, so hält LookAhead die Bahnbewegung vor dem bzw. im nächsten Nicht-G0-Satz an, falls die Achse bis dahin noch nicht geklemmt ist, d.h. die PLC die Vorschubkorrektur noch auf den Wert Null gesetzt hat.

36060	STANDSTILL_VELO_TOL			A05, A04	TE1, A2, A3, D1, Z1	
mm/min, Umdr/min	Schwellgeschwindigkeit/Drehzahl "Achse/Spindel steht"			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	(5.0/ 1.0), (5.0/ 1.0), (5.0/ 1.0), (5.0/ 1.0), (5.0..	(0./ 0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum wird der Stillstandsbereich für die Achsgeschwindigkeit bzw. für die Spindeldrehzahl festgelegt. Ist die aktuelle Istgeschwindigkeit der Achse bzw. die Istdrehzahl der Spindel kleiner als der eingetragene Wert, so wird NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX61.4 (Achse/Spindel steht) gesetzt.

Damit die Achse/Spindel geführt stillgesetzt wird, sollte die Impulsfreigabe erst bei stehender Achse/Spindel weggenommen werden, um zu vermeiden, dass sie austrudelt.

Um eine robuste Stillstandsinformation im NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX61.4 (Achse/Spindel steht) zu erhalten, werden Schwankungen der Achsgeschwindigkeit bzw. Spindeldrehzahl gegenüber dem Mittelwert in der Software um das Verhältnis von MD10071 \$MN_IPO_CYCLE_TIME zu MD10061 \$MN_POSCTRL_CYCLE_TIME verstärkt bewertet.

Für eine robuste Schwellwerteinstellung ist die maximale im Stillstand beobachtete Schwankung der Achsgeschwindigkeit bzw. Spindeldrehzahl mit diesem Verhältnis zu multiplizieren.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX61.4 (Achse/Spindel steht)

36100	POS_LIMIT_MINUS	A03, A05, A11	TE1, R2, T1, A3, Z1
mm, Grad	1. Softwareendschalter minus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	-1.0e8, -1.0e8, -1.0e8, -1.0e8, -1.0e8, -1.0e8, -1.0e8, -1.0e8...	-MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_...
		1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E...	7/2 M

Beschreibung:

Bedeutung wie 1. SW-Endschalter plus, jedoch für die Verfahrbereichsgrenze in negativer Richtung.

Das MD ist nach Referenzpunktfahren wirksam, wenn das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.2 (2. Softwareendschalter Minus) nicht gesetzt ist.

Nicht relevant:

wenn Achse nicht referenziert ist.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.2 (2. Softwareendschalter Minus)

36110	POS_LIMIT_PLUS	A03, A05, A11	TE1, R2, T1, G2, A3, Z1
mm, Grad	1. Softwareendschalter plus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	1.0e8, 1.0e8, 1.0e8, 1.0e8, 1.0e8, 1.0e8, 1.0e8, 1.0e8...	-MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_DBLMAX, - MD_...
		1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E+301, 1.0E...	7/2 M

Beschreibung:

Zusätzlich zum Hardwareendschalter kann auch ein SW-Endschalter eingesetzt werden. Die absolute Position im Maschinenachssystem der positiven Bereichsgrenze jeder Achse wird eingegeben.

Das MD ist nach Referenzpunktfahren wirksam, wenn NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.3 (2. Softwareendschalter Plus) nicht gesetzt ist.

Nicht relevant:

wenn Achse nicht referenziert ist.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.3 (2. Softwareendschalter Plus)

36120	POS_LIMIT_MINUS2	A03, A05	TE1, A3, Z1
mm, Grad	2. Softwareendschalter minus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	-1.0e8	-MD_DBLMAX
		1.0E+301	7/2 M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Bedeutung wie 2. SW-Endschalter plus, jedoch für die Verfahrbereichsgrenze in negativer Richtung.
 Welcher der beiden SW-Endschalter 1 oder 2 wirksam sein soll, kann von der PLC mittels Nahtstellensignal ausgewählt werden.
 z. B.
 DB31, ... DBX12.2 = 0 (1. Softwareendschalter minus) für 1. Achse aktiv
 DB31, ... DBX12.2 = 1 (2. Softwareendschalter minus) für 1. Achse aktiv
 Nicht relevant:
 wenn Achse nicht referenziert ist.
 Korrespondiert mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.2 (2. Softwareendschalter Minus)

36130	POS_LIMIT_PLUS2	A03, A05	TE1, A3, Z1			
mm, Grad	2. Softwareendschalter plus	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	1.0e8	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann eine 2. SW-Endschalterposition in positiver Richtung im Maschinenachssystem angegeben werden. Welcher der beiden SW-Endschalter 1 oder 2 wirksam sein soll, kann von der PLC mittels Nahtstellensignal ausgewählt werden.
 z. B.:
 DB31, ... DBX12.3 = 0 (1. Softwareendschalter plus) für 1. Achse aktiv
 DB31, ... DBX12.3 = 1 (2. Softwareendschalter plus) für 1. Achse aktiv
 Nicht relevant:
 wenn Achse nicht referenziert ist.
 Korrespondiert mit:
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.3 (2. Softwareendschalter Plus)

36200	AX_VELO_LIMIT	A05, A11, A04	TE3, A3, G2, S1, V1			
mm/min, Umdr/min	Schwellwert für Geschwindigkeitsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	6	-	(0./0.)	(MD_DBLMAX/ MD_DBLMAX)	7/2	M

Beschreibung: In dieses Maschinendatum wird der Schwellwert der Istgeschwindigkeitsüberwachung eingetragen.
 Wenn die Achse mindestens einen aktiven Geber hat und dieser sich unterhalb seiner Grenzfrequenz befindet, wird beim Überschreiten des Schwellwertes der Alarm 25030 "Istgeschwindigkeit Alarmgrenze" ausgelöst und die Achse stillgesetzt.
 Einstellungen:
 • Bei Achsen sollte ein Wert gewählt werden, der 10-15 % über MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit) liegt.
 Bei aktiver Temperaturkompensation MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE, wird die maximale Achsgeschwindigkeit durch einen zusätzlichen Faktor, der sich durch das MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR (Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation) ergibt, erhöht. Für den Schwellwert der Geschwindigkeitsüberwachung sollte daher gelten:
 MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT[n] > MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO * (1,1 ... 1,15 + MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR)
 • Bei Spindeln sollte je Getriebestufe ein Wert gewählt werden, der 10-15 % über MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT[n] (Maximaldrehzahl der Getriebestufe) liegt.
 Der Index des Maschinendatums hat folgende Codierung: [Regelungs-Parametersatz-Nr.]:
 0-5

36210	CTRLOUT_LIMIT			EXP, A05	A3, D1, G2	
%	Maximaler Drehzahlsollwert			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	110.0	0	200	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird der maximale Drehzahlsollwert in Prozent festgelegt. 100 % bedeutet maximaler Drehzahlsollwert, entsprechend 10 V bei analoger Schnittstelle bzw. bzw. Maximaldrehzahl bei PROFIdrive-Antrieben (herstellerspezifischer Einstellparameter im Antrieb, z.B. p1082 sowie ggf. p2000 bei SINAMICS).

Der maximale Drehzahlsollwert richtet sich nach evtl. vorhandenen Sollwertbegrenzungen im Drehzahl- und Stromregler.

Bei Überschreiten der Grenze wird ein Alarm ausgelöst und die Achse stillgesetzt.

Die Begrenzung ist so zu wählen, dass die Maximalgeschwindigkeit (Eilgang) erreicht werden kann und zusätzlich eine entsprechende Regelreserve vorhanden ist.

Hinweis: Wird ein Wert entsprechend dem oberen Limit (200%) eingegeben, so wird dieser Wert vom System automatisch auf 199,9999% korrigiert. Diese Korrektur ist technisch bedingt.

36220	CTRLOUT_LIMIT_TIME			EXP, A05	A3	
s	Verzögerungszeit für Drehzahlsollwertüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Das MD definiert die Zeit, wie lange der Drehzahlsollwert in der Begrenzung CTRLOUT_LIMIT[n] (Max. Drehzahlsollwert) liegen darf, bevor die Überwachung anspricht. Die Überwachung (und damit auch dieses Maschinendatum) ist immer aktiv.

Mit dem Erreichen der Begrenzung wird der Lageregelkreis nichtlinear. Hieraus resultieren Konturfehler, sofern die drehzahlsollwertbegrenzte Achse an der Konturerzeugung beteiligt ist. Daher ist das MD mit dem Wert 0 vorbesetzt, d. h. die Überwachung spricht an, sowie der Drehzahlsollwert in die Begrenzung kommt.

36300	ENC_FREQ_LIMIT			EXP, A02, A05, A06	A3, D1, R1, Z1	
-	Gebergrenzfrequenz			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	3.0e5, 3.0e5	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In dieses MD wird die Gebergrenzfrequenz eingetragen.

Dies ist i.a. eine Herstellerangabe (Typenschild, Dokumentation).

Bei PROFIdrive:

Keine automatische, SW-interne Begrenzung bei Gebern am PROFIdrive-Antrieb, hier sind die Grenzwerte der Messkreisbaugruppe abhängig von der verwendeten Antriebs-Hardware, d.h. nur antriebsseitig bekannt, eine Berücksichtigung der Grenzfrequenz der Messkreisbaugruppe liegt damit in der Verantwortung des Anwenders.

36302	ENC_FREQ_LIMIT_LOW			EXP, A02, A05, A06	A3, R1, S1, Z1	
%	Gebergrenzfrequenz für Geber-Neusynchronisation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	99.9, 99.9	0	100	7/2	M

Beschreibung: Die Geberfrequenzüberwachung arbeitet mit einer Hysterese.

MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT legt die Gebergrenzfrequenz fest, bei deren Überschreitung der Geber ausgeschaltet wird, MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW die Frequenz, bei deren Unterschreitung der Geber wieder eingeschaltet wird.

Dabei wird MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT direkt in Hertz eingegeben.

2.3 NC-Maschinendaten

MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW ist dagegen ein Bruchteil von MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT in Prozent.

Damit ist MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW bereits für die meisten verwendeten Geber korrekt voreingestellt.

Ausnahme: Bei Absolutwertgebern mit En-Dat-Schnittstelle liegt dagegen die Grenzfrequenz der Absolutspur deutlich niedriger als die Grenzfrequenz der Inkrementalspur. Durch einen kleinen Wert in MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW kann man erreichen, dass der Geber erst unterhalb der Grenzfrequenz der Absolutspur wieder eingeschaltet wird und daher auch erst dann referenziert, wenn die Absolutspur das zulässt. Dieses Referenzieren geschieht für Spindeln automatisch.

Beispiel EnDat-Geber EQN 1325:

Grenzfrequenz der Elektronik der Inkrementalspur: 430 kHz

==> MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT = 430 kHz

Grenzfrequenz der Absolutspur ca. 2000 Geberumdr./min bei 2048 Strichen/Geberumdr., d. h. Grenzfrequenz (2000/60) * 2048 Hz = 68 kHz

==> MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW = 68/430 = 15 %

36310	ENC_ZERO_MONITORING			EXP, A02, A05	A3, R1	
-	Nullmarkenüberwachung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	0, 0	0	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird die Nullmarkenüberwachung aktiviert.
 Bei PROFIdrive-Antrieben (derzeit keine Versorgung der zugehörigen Diagnose-Systemvariablen bei inkrementellen Messsystemen):
 Die zulässige Abweichung muss bei PROFIdrive im Antrieb, *nicht* in der NC eingestellt werden. Vom Antrieb gemeldete Nullmarkenüberwachung wird nach folgender Regel auf NCK abgebildet:
 0: keine Nullmarkenüberwachung.
 100: keine Nullmarkenüberwachung sowie Ausblenden sämtlicher Geberüberwachungen (d. h. neben Alarm 25020 werden auch Alarme 25000, 25010 usw. unterdrückt).
 >0 aber kleiner als 100: Unmittelbare Auslösung von PowerOn-Alarm 25000 (bzw. 25001).
 >100: abgeschwächte Fehlermeldung: Anstelle von PowerOn-Alarm 25000 (25001) wird Reset-Alarm 25010 (25011) ausgegeben.
 bei absoluten Messsystemen (MD30240 \$MA_ENC_TYPE=4):
 Zulässige Abweichung in 1/2 Grobstrichen zwischen der absoluten und der inkrementellen Geberspur (ein 1/2 Grobstrich ist ausreichend).

36312	ENC_ABS_ZEROMON_WARNING			EXP, A02, A05	A3	
-	Nullmarkenüberwachung Warnschwelle			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	10, 10	0	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei bei Absoluten Messsystemen (MD30240 \$MA_ENC_TYPE=4):
 Mit diesem MD wird die Nullmarken-Diagnose aktiviert.
 0: keine Nullmarken-Diagnose
 >0: Zulässige Abweichung in 1/2 Grobstrichen zwischen der absoluten und der inkrementellen Geberspur (ein 1/2 Grobstrich ist ausreichend).

36314	ENC_ABS_ZEROMON_INITIAL			EXP, A02, A05	A3	
-	Warnschwelle beim Absolutgeber-Einschalten			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	1000, 1000	0	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei bei Absoluten Messsystemen (MD30240 \$MA_ENC_TYPE=4):
 Parametrierung in 1/2 Grobstrichen
 Mit diesem MD wird beim Einschalten des Absolutgebers (Parken-Abwahl u.ä.) die zuvor zulässige Positionsverschiebung parametrierung (Vergleich der neuen Absolutposition mit den zuletzt im SRAM gespeicherten Informationen). Bei Überschreitung der Warnschwelle wird die Systemvariable \$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT im groben Raster um den Wert 10000 inkrementiert.

36400	CONTOUR_TOL			A05, A11	A3, D1, G2	
mm, Grad	Toleranzband Konturüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Toleranzband für die axiale Konturüberwachung (dynamische Schleppfehlerüberwachung). In dieses MD wird die zulässige Abweichung zwischen realem und modellierten Schleppfehler eingetragen.
 Die Eingabe eines Toleranzbandes soll Fehlauflösungen der dynamischen Schleppabstandsüberwachung durch leichte Drehzahlschwankungen, die sich aufgrund betriebsmäßiger Regelvorgänge ergeben (z. B. beim Anschnitt), vermeiden.
 Die Schleppfehler-Modellierung und damit die Eingabe dieses MD ist abhängig von der Lagereglungsverstärkung MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN
 bei Vorsteuerung oder Simulation von der Genauigkeit des Streckenmodells MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME (Ersatzzeitkonstante für Vorsteuerung Drehzahlregelkreis) sowie von den verwendeten Beschleunigungen und Geschwindigkeiten.

36500	ENC_CHANGE_TOL			A02, A05	G1, K6, K3, A3, D1, G2, Z1	
mm, Grad	Toleranz bei Lageistwertumschaltung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.1	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: In das MD wird die zulässige Abweichung zwischen den Istwerten der beiden Messsysteme eingetragen.
 Diese Differenz darf beim Umschalten des zur Regelung verwendeten Messsystems nicht überschritten werden, um zu starke Ausgleichsvorgänge zu verhindern. Andernfalls wird die Fehlermeldung 25100, "Achse %1 Messsystemumschaltung nicht möglich" generiert und die Umschaltung findet nicht statt.
 Dieses MD ist relevant nur bei MD30200 \$MA_NUM_ENCS = 2.
 MD36500 begrenzt zusätzlich rampenförmig die Änderungsgeschwindigkeit der Losekompensationswerte in MD32450 \$MA_BACKLASH. Die Begrenzung hängt von der Einstellung des Lageregeltaktes ab. Je kleiner der Wert in MD36500, umso länger dauert die Losekompensation bei Richtungswechsel.
 Dieses MD ist relevant nur bei MD30200 \$MA_NUM_ENCS =1 oder 2.

36510	ENC_DIFF_TOL			A02, A05	A3, G2	
mm, Grad	Toleranz Messsystem-Gleichlauf			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Zulässige Abweichung zwischen den Istwerten der beiden Messsysteme. Diese Differenz darf beim zyklischen Vergleich der beiden verwendeten Messsysteme nicht überschritten werden, ansonsten wird Fehlermeldung 25105 (Messsysteme laufen auseinander) generiert.
 Nicht aktiv ist die zugehörige Überwachung

- bei MD-Eingabewert=0,
- wenn weniger als 2 Messsysteme in der Achse aktiv/vorhanden sind
- bzw. wenn die Achse nicht referenziert ist (zumindest akt. Regelungs-Messsystem).

2.3 NC-Maschinendaten

Bei Modulorundachsen wird immer der Betrag der kürzesten/direkten Positionsdifferenz überwacht.

36520	DES_VELO_LIMIT			A02, A05	-	
%	Schwellwert Sollgeschwindigkeitsüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	125.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Maximal zulässige Sollgeschwindigkeit in Prozent der maximalen Achs-/Spindelgeschwindigkeit.

Mit MD36520 \$MA_DES_VELO_LIMIT wird eine Überwachung des Lagesollwerts auf sprunghafte Änderungen realisiert. Die Überschreitung des zulässigen Grenzwerts führt zum Alarm 1016 Fehlercode 550010.

Bei Achsen bezieht sich das Maschinendatum auf MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO.

Bei Spindeln ist der Bezug jeweils die kleinere der eingestellten Geschwindigkeiten MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT der aktuellen Getriebestufe oder MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT.

36600	BRAKE_MODE_CHOICE			EXP, A05	A3, Z1	
-	Bremsverhalten bei Hardwareendschalter			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	1	0	1	7/2	M

Beschreibung: Wird bei fahrender Achse eine steigende Flanke des achsspezifischen Hardwareendschalters erkannt, wird die Achse sofort abgebremst.

Die Art der Abbremsung wird über das Maschinendatum festgelegt:

Wert = 0:
Geführtes Abbremsen gemäß der durch das MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung) festgelegten Beschleunigungsrampe.

Wert = 1:
Schnellbremsen (Vorgabe von Sollwert = 0) mit Abbau des Schleppabstandes.

Korrespondiert mit:
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX12.1 / 12.0 (Hardwareendschalter plus/minus)

36610	AX_EMERGENCY_STOP_TIME			A05	TE3, K3, A2, A3, N2, Z1	
s	Maximale Zeitdauer der Bremsrampe bei Fehlern			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.05	0.0	1.0e15	7/2	M

Beschreibung: Dieses MD definiert die Zeitdauer der Bremsrampe von Achsen oder Spindeln bei Fehlern (z. B. NOT-HALT), um von Maximalgeschwindigkeit/-Drehzahl in den Stillstand abzubremsen. Aus niedrigeren Geschwindigkeiten/Drehzahlen wird der Stillstand mit derselben Steigung/Brems-Beschleunigung dementsprechend früher erreicht.

Achsen, deren Mechanik dies verträgt, sollen im Allgemeinen schlagartig mit Drehzahlsollwert 0 gestoppt werden. In diesen Fällen sind Werte in Größenordnung weniger ms sinnvoll (Voreinstellung).

Spindeln dagegen müssen oft große bewegte Massen oder begrenzte Mechanik-Verhältnisse (z. B. Getriebe-Belastbarkeit) berücksichtigen. Hierfür wird eine längere Bremsrampe durch MD-Veränderung erforderlich.

Achtung:

- Bei interpolierenden Achsen oder Achs-/Spindel-Kopplungen ist ein Einhalten der Kontur bzw. Kopplung während der Bremsphase nicht gewährleistet.
- Falls die Zeitdauer der Bremsrampe bei Fehlerzuständen zu groß eingestellt ist, wird die Reglerfreigabe bereits weggenommen, obwohl die Achse/Spindel noch fährt. Abhängig vom eingesetzten Antriebstyp sowie Ansteuerung der Impulsfreigabe würde danach entweder schlagartig mit Drehzahlsollwert 0 gestoppt oder die Achse/Spindel würde kraftlos austrudeln. Daher sollte die Zeit im MD36610 \$MA_AX_EMERGENCY_STOP_TIME kleiner als die Zeit im MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME (Abschaltverzögerung Reglerfreigabe) gewählt werden, damit die projektierte Bremsrampe vollständig über den gesamten Bremsablauf wirksam sein kann.
- Die Bremsrampe kann unwirksam sein bzw. nicht eingehalten werden, falls der verwendete Antrieb eine eigene Bremsrampen-Ablauflogik betreibt (z. B. SINAMICS).

Korrespondiert mit:

MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME (Abschaltverzögerung Reglerfreigabe)

MD36210 \$MA_CTRLLOUT_LIMIT (Maximaler Drehzahlsollwert)

36620	SERVO_DISABLE_DELAY_TIME			A05	TE3, K3, A2, A3, N2, Z1	
s	Abschaltverzögerung Reglerfreigabe			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.1	0.0	1.0e15	7/2	M

Beschreibung:

Maximale Zeitverzögerung für Wegnahme der "Reglerfreigabe" nach Störungen. Die Drehzahlfreigabe (Reglerfreigabe) des Antriebs wird steuerungsintern spätestens nach der eingestellten Verzögerungszeit weggenommen.

Die eingegebene Verzögerungszeit wirkt aufgrund von folgenden Ereignissen:

- bei Fehlern, die zum sofortigen Stillsetzen der Achsen führen
- wenn von der PLC das Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.1 (Reglerfreigabe) weggenommen wird

Sobald die Istdrehzahl den Stillstandsbereich erreicht (MD36060 \$MA_STANDSTILL_VELO_TOL) wird die "Reglerfreigabe" für den Antrieb weggenommen. Die Zeit sollte so groß eingestellt sein, dass die Achse / Spindel aus maximaler Fahrgeschwindigkeit bzw. Drehzahl zum Stillstand kommen kann. Falls die Achse / Spindel steht, wird die "Reglerfreigabe" für den Antrieb sofort weggenommen (d.h. die in MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME definierte Zeit vorzeitig beendet).

Anwendungsbeispiel(e):

Die Drehzahlregelung des Antriebs sollte solange aufrechterhalten werden, damit die Achse/ Spindel aus maximaler Fahrgeschwindigkeit bzw. Drehzahl zum Stillstand kommen kann.

Achtung:

Falls die Abschaltverzögerung Reglerfreigabe zu klein eingestellt ist, wird die Reglerfreigabe bereits weggenommen, obwohl die Achse/Spindel noch verfährt. Die Achse/ Spindel trudelt dann kraftlos aus (was z.B. bei Schleifscheiben sinnvoll sein kann, ansonsten sollte die Zeit MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME größer als die Zeitdauer der Bremsrampe bei Fehlerzuständen (MD36610 \$MA_AX_EMERGENCY_STOP_TIME) sein.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.1 (Reglerfreigabe)

MD36610 \$MA_AX_EMERGENCY_STOP_TIME

Bei SINAMICS-Antrieben: Antriebsparameter P1082 (Maximaldrehzahl/-Geschwindigkeit)

36700	DRIFT_ENABLE			EXP, A07, A09	G2	
-	Automatischer Driftabgleich			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE	0	-	1/1	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Nur bei speziellen Analog- und Hydraulik-Antrieben (unwirksam bei PROFIdrive-Antrieben):
 Mit dem MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE wird der automatische Driftabgleich aktiviert.
 1: Automatischer Driftabgleich ist aktiv (nur bei lagegeregelten Achsen/Spindeln).
 Beim automatischen Driftabgleich ermittelt die Steuerung ständig während des Stillstandes der Achse den noch erforderlichen Drift-Zusatzwert, damit der Schleppabstand den Wert 0 erreicht (Abgleichkriterium). Somit ergibt sich der gesamte Driftwert aus Drift-Grundwert (MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE) und Drift-Zusatzwert
 0: Automatischer Driftabgleich ist nicht aktiv.
 Der Driftwert wird nur aus dem Drift-Grundwert (MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE) gebildet.
 Nicht relevant bei:
 nicht lagegeregelten Spindeln
 Korrespondiert mit:
 MD36710 \$MA_DRIFT_LIMIT Driftgrenzwert bei automatischem Driftabgleich
 MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE Drift-Grundwert

36710	DRIFT_LIMIT	EXP, A07, A09	-
%	Driftgrenzwert für automatischen Driftabgleich	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	0
		1.e9	1/1
			M

Beschreibung: Nur bei speziellen Analog- und Hydraulik-Antrieben (unwirksam bei PROFIdrive-Antrieben):
 Mit dem MD36710 \$MA_DRIFT_LIMIT kann die Größe des beim automatischen Driftabgleich ermittelten Drift-Zusatzwertes begrenzt werden.
 Wenn der Drift-Zusatzwert den im MD36710 \$MA_DRIFT_LIMIT eingetragenen Grenzwert überschreitet, wird der Alarm 25070 "Driftwert zu groß" gemeldet und der Drift-Zusatzwert auf diesen Wert begrenzt.
 Nicht relevant bei:
 MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE = 0

36720	DRIFT_VALUE	EXP, A07, A09	-
%	Driftgrundwert	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-1e15
		1e15	1/1
			M

Beschreibung: Nur bei speziellen Analog- und Hydraulik-Antrieben (unwirksam bei PROFIdrive-Antrieben):
 Der im MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE angegebene Wert wird immer als Offset auf die Stellgröße addiert. Während der automatische Driftabgleich nur für lagegeregelte Achsen wirkt, ist dieses Datum immer wirksam.
 Sonderfall: Bei PROFIdrive-Antrieben gilt:
 Bei "einfachen" Antrieben, die aufgrund antriebsinterner Realisierung als Analog-Antrieb Drift-Probleme haben, ist dieses MD ebenfalls nutzbar. Um Fehleinstellungen zu vermeiden, wird diese statische Driftkompensation bei PROFIdrive allerdings nur wirksam, wenn MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL != 0 ist (d.h. das MD ist wirkungslos bei automatischem Schnittstellenabgleich zwischen NC und Antrieb).
 Hinweis:
 Bei Verwendung der Funktion DSC (MD32640 \$MA_STIFFNESS_CONTROL_ENABLE=1) darf keine Driftkompensation aktiv sein, andernfalls werden bei De-/Aktivierung von DSC unvorhergesehene Drehzahlschwankungen auftreten.
 Normierung: Der Eingabewert bezieht sich auf die Schnittstellen-Normierung entsprechend
 MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL,
 MD32260 \$MA_RATED_VELO sowie

MD36210 \$MA_CTRLLOUT_LIMIT.

36730	DRIVE_SIGNAL_TRACKING	A10	B3			
-	Erfassung zusätzlicher Antriebs-Istwerte	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	4	7/2	M

Beschreibung:

Mit MD36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING = 1 wird die Erfassung der folgenden Antriebs-Istwerte aktiviert (soweit sie vom Antrieb zur Verfügung gestellt werden):

- \$AA_LOAD Antriebs-Auslastung
- \$AA_POWER Antriebs-Wirkleistung
- \$AA_TORQUE Antriebs-Momentensollwert
- \$AA_CURR geglätteter Stromistwert (Querstrom) des Antriebs

Mit MD36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING = 2 wird die Erfassung der folgenden Antriebs-Istwerte aktiviert:

Bei PROFIdrive ist sicherzustellen, dass die genannten Werte im Antriebs-Ist-Telegramm übertragen werden (ausreichende Telegrammlänge am Bus bereitstellen, Zuordnung der Werte zu den Telegramminhalten im Antrieb vornehmen, z.B. Telegramm 116 nutzen).

- \$VA_DP_ACT_TEL zeigt Istwert-Telegramm-Worte

Hinweis: Die Werte 3 und 4 sind reserviert

Hinweis: Der Wertebereich von MD36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING kann aufgrund von Minderfunktionen von Steuerungssystemen eingeschränkt sein

36750	AA_OFF_MODE	A10	2.4, 5.3, 6.2			
-	Wirkung der Wertzuweisung für axiale Überlag. bei Synchronakt.	UBYTE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0	0	0xF	7/2	M

Beschreibung:

Mode-Einstellung für die axiale Überlagerung \$AA_OFF

Bit 0: Wirkung der Wertzuweisung innerhalb einer Synchronaktion

0: absoluter Wert

1: inkrementeller Wert (Integrator)

Bit 1: Verhalten von \$AA_OFF bei RESET

0: \$AA_OFF wird bei RESET abgewählt

1: \$AA_OFF bleibt über RESET hinaus erhalten

Bit 2: \$AA_OFF in der Betriebsart JOG

0: keine überlagerte Bewegung aufgrund von \$AA_OFF

1: eine überlagerte Bewegung aufgrund von \$AA_OFF wird interpoliert

Bit 3: \$AA_OFF Bewegung bleibt bei NC-Stopp aktiv

0: Bewegung wird bei NC-Stopp unterbrochen

1: Bewegung bleibt bei NC-Stopp aktiv

36901	SAFE_FUNCTION_ENABLE	A05	FBSI			
-	Freigabe sicherer Funktionen	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x81FFFB	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Datum können für eine Achse/Spindel die Funktionen des sicheren Betriebes freigegeben werden.

Es können achsspezifisch nur soviele Achsen/Spindeln für den sicheren Betrieb freigegeben werden, wie durch die globale Option freigegeben sind.

Je mehr Teilfunktionen gesetzt sind, umso mehr Rechenzeit benötigen die sicheren Funktionen.

2.3 NC-Maschinendaten

- Bit 0: Freigabe sichere Geschwindigkeit, sicherer Betriebshalt
- Bit 1: Freigabe sichere Endschalter
- Bit 2: reserviert für Funktionen mit Absolutbezug (wie SE/SN)
- Bit 3: Freigabe Istwertsynchronisation 2-Geber-System
- Bit 4: Freigabe externe ESR-Aktivierung (STOP E)
- Bit 5: Freigabe der SG-Korrektur
- Bit 6: Freigabe der externen Stillsetzanforderungen
- Bit 7: Freigabe der Nockensynchronisation
- Bit 8: Freigabe sichere Nocken, Paar 1, Nocke +
- Bit 9: Freigabe sichere Nocken, Paar 1, Nocke -
- Bit 10: Freigabe sichere Nocken, Paar 2, Nocke +
- Bit 11: Freigabe sichere Nocken, Paar 2, Nocke -
- Bit 12: Freigabe sichere Nocken, Paar 3, Nocke +
- Bit 13: Freigabe sichere Nocken, Paar 3, Nocke -
- Bit 14: Freigabe sichere Nocken, Paar 4, Nocke +
- Bit 15: Freigabe sichere Nocken, Paar 4, Nocke -
- Bit 16: Freigabe Synchronisation "n < nx", Hysterese und Filterung
- Bit 23: Freigabe Deaktivieren der SBH/SG-Überwachung während externem Stop A

Sonderfälle:

- Wenn eines der Bits ab Bit 1 gesetzt ist, dann muss auch Bit 0 gesetzt werden, da die Steuerung bei STOP C, D, E in den sicheren Betriebshalt schaltet (bei Fehler wird Parametrieralarm 27033 angezeigt).
- Wenn durch die globale Option nicht genügend Achsen/Spindeln für den sicheren Betrieb freigegeben sind, dann kann beim Hochlauf dieses Datum mit dem Wert 0 überschrieben werden.

Korrespondiert mit: Globaler Option

36902	SAFE_IS_ROT_AX	A01, A06	FBSI
-	Rundachse	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
			7/2 M

Beschreibung: Angabe, ob Achse für sicheren Betrieb eine Rundachse/Spindel oder Linearachse ist.
 0: Linearachse
 1: Rundachse/Spindel
 Der Wert in diesem MD muss gleich sein wie im MD30300 \$MA_IS_ROT_AX. Bei einer Abweichung wird ein Parametrierfehler angezeigt.

36903	SAFE_CAM_ENABLE	A05	-
-	Funktionsfreigabe sichere Nockenspur	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		0x3FFFFFFF	7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum können für eine Achse/Spindel 30 sichere Nocken für die Funktion "Sichere Nockenspur" freigegeben werden.
 Die Freigaben dürfen nur erteilt werden, wenn die Nockenfreigabe in MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE nicht genutzt wird.
 Ist die Funktion "Sichere Nockenspur" freigegeben, so wird die Nockensynchronisation automatisch mit aktiviert.
 Bit 0: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 1
 Bit 1: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 2
 Bit 2: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 3
 Bit 3: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 4

Bit 4: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 5
 Bit 5: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 6
 Bit 6: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 7
 Bit 7: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 8
 Bit 8: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 9
 Bit 9: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 10
 Bit 10: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 11
 Bit 11: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 12
 Bit 12: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 13
 Bit 13: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 14
 Bit 14: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 15
 Bit 15: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 16
 Bit 16: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 17
 Bit 17: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 18
 Bit 18: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 19
 Bit 19: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 20
 Bit 20: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 21
 Bit 21: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 22
 Bit 22: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 23
 Bit 23: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 24
 Bit 24: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 25
 Bit 25: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 26
 Bit 26: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 27
 Bit 27: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 28
 Bit 28: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 29
 Bit 29: Freigabe sichere Nockenspur, Nocke 30
 Korrespondiert mit:
 MD36901: \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE

36904	SAFE_ADD_FUNCTION_MASK	A05	FBSI
-	Freigabe zusätzlicher Funktionen für Safety Integrated	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		0x1	7/2 M

Beschreibung: Bit 0: NCK-seitig wird bei Stop B und C nicht durch Vorgabe von "Drehzahlsollwert 0" gebremst. Das Abbremsen findet antriebsseitig auf Basis der AUS3-Rampe statt.

36905	SAFE_MODULO_RANGE	A01, A06	FBSI
Grad	Modulowert Sichere Nocken	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	0.0
		737280.0	7/2 M

Beschreibung: Istwertbereich, in dem die sicheren Nocken bei Rundachsen gerechnet werden. Die Achse muss eine Rundachse sein (MD36902 \$MA_SAFE_IS_ROT_AX = 1).

0: Modulokorrektur nach +/- 2048 Umdrehungen (d. h. nach 737 280 Grad)

>0 und Vielfaches von 360 Grad: Modulokorrektur nach diesem Wert z.B. Wert = 360 --> der Istwertbereich liegt zwischen 0 und 359,999 Grad, d.h. nach jeder Umdrehung wird eine Modulokorrektur durchgeführt.

Sonderfälle:

2.3 NC-Maschinendaten

- Wenn der Wert dieses Datums nicht 0 bzw. ein Vielfaches von 360 Grad ist, dann kommt es beim Hochlauf zu einem entsprechenden Alarm.
- Die Nockenpositionen werden ebenfalls im Hochlauf bezüglich des parametrierten Istwertbereiches überprüft. Bei einer fehlerhaften Parametrierung kommt es zu einem entsprechenden Alarm.
- Die durch MD36905 \$MA_SAFE_MODULO_RANGE und MD30330 \$MA_MODULO_RANGE eingestellten Istwertbereiche müssen ganzzahlig ohne Rest teilbar sein.

Korrespondiert mit:

MD30330: \$MA_MODULO_RANGE

MD36935: \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]

MD36937: \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]

36906	SAFE_CTRL0UT_MODULE_NR	A01	-
-	SI Antriebszuordnung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1 31 7/2 M

Beschreibung: Zuordnung des Antriebs für die SI Bewegungsüberwachungen.

Der Eintrag verweist auf das Datenfeld MD10393 \$MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS

Es muss der gleiche Antrieb zugeordnet werden, der auch über MD30110

\$MA_CTRL0UT_MODULE_NR und MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ausgewählt wurde.

36907	SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS	A01	-
-	PROFIsafe Adresse des Antriebs	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0 0x0	0x7FFFFFFF ReadOnly S

Beschreibung: Dieses NCK-MD enthält die PROFIsafe-Adresse des dieser Achse zugeordneten Antriebs. Dieses MD wird im Hochlauf aus Antriebsparameter r9810 ausgelesen. Diese Adresse muss über alle Achsen eindeutig sein.

Dieses MD ist nicht schreibbar, die PROFIsafe Adresse muss im Antrieb parametrierung werden.

Der Wert dieses MDs fließt in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[2] ein.

36909	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL	A02	FBSI
mm	Auflösung Messschritte bei linearem Absolutwertgeber	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0001 0.0	4295 ReadOnly S

Beschreibung: Einstellung der Auflösung der Absolutlage bei einem linearen Absolutwertgeber.

Diese Information wird im Hochlauf für lineare DRIVE-CLiQ Geber aus Antriebsparameter r0469 ausgelesen und mit dem letzten hier gespeicherten Wert verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Bei Ungleichheit wird Alarm 27036 ausgegeben.

Der Wert dieses MD fließt in die Checksummenberechnung von MD36998

\$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[0] ein.

Korrespondiert mit:

MD36913: \$MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1

MD36917: \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

36912	SAFE_ENC_INPUT_NR	A01, A02	FBSI
-	Istwertzuordnung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1 1	3 7/2 M

Beschreibung: Nummer des Istwerteingangs, über den die sicheren Istwerte erfasst werden.

Korrespondiert mit:

p9526, p0189

36913	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1	A02	FBSI			
-	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	22000	0	-	ReadOnly	S

Beschreibung:

Einstellung der nicht sicherheitsrelevanten Messschritte von Lagewert POS1.

Diese Information wird im Hochlauf für lineare DRIVE-CLiQ Geber aus Antriebsparameter r0473 ausgelesen und mit dem letzten hier gespeicherten Wert verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Bei Ungleichheit wird Alarm 27036 ausgegeben.

Der Wert dieses MD fließt in die Checksummenberechnung von MD36998

\$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[0] ein.

Korrespondiert mit:

MD36909: \$MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL

MD36917: \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

36914	SAFE_SINGLE_ENC	A01, A02	-			
-	SI Eingebersystem	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	TRUE	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Kennung, dass SI mit einem Geber durchgeführt wird. Werden für die Safety Integrated Überwachungsfunktionen im NCK und im Antrieb verschiedene Geber verwendet, muss dieses MD auf 0 parametrisiert werden.

36916	SAFE_ENC_IS_LINEAR	A02	FBSI			
-	Lineargeber	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Angabe, ob ein linearer oder ein rotatorischer Geber angeschlossen ist.

0: rotatorischer Geber ist angeschlossen, seine Auflösung wird mit MD36918 \$MA_SAFE_ENC_RESOL angegeben und mit MD36920 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH, MD36921 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n] und MD36922 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n] auf die Lastseite umgerechnet. Das MD36917 \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST ist ohne Bedeutung.

1: linearer Geber ist angeschlossen, seine Auflösung wird mit MD36917 \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST angegeben. Die MD36918 \$MA_SAFE_ENC_RESOL, MD36920 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH, MD36921 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n] und MD36922 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n] sind ohne Bedeutung. Ändert sich der Wert, wird der Alarm 27036 ausgelöst.

Korrespondiert mit:

bei 0:

MD36918: \$MA_SAFE_ENC_RESOL

MD36920: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH

MD36921: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n]

MD36922: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n]

bei 1:

MD36917: \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

2.3 NC-Maschinendaten

36917	SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST	A02	FBSI			
mm	Teilungsperiode Linearmaßstab	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.01	0.00001	250	7/2	M

Beschreibung: Angabe der Gitterteilung des verwendeten Linearmaßstabes.
 Nicht relevant bei einem rotatorischen Geber.
 Ändert sich der Wert, wird der Alarm 27036 ausgelöst.

36918	SAFE_ENC_RESOL	A02	FBSI			
-	Geberstriche pro Umdrehung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2048	1	100000000	7/2	M

Beschreibung: Angabe der Striche pro Umdrehung bei einem rotatorischen Geber.
 Nicht relevant bei einem linearen Geber
 Ändert sich der Wert, wird der Alarm 27036 ausgelöst.

36919	SAFE_ENC_PULSE_SHIFT	A02	-			
-	Schiebefaktor der Geber-Vervielfachung	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	11	2	18	ReadOnly	S

Beschreibung: Schiebefaktor der Vervielfachung (Hochauflösung) des Gebers, der für die Safety Integrated Überwachungsfunktionen im NCK verwendet wird. So oft muss der Geberwert durch 2 dividiert werden, um die Anzahl der Geberstriche zu erhalten. Ein Schiebefaktor von 11 entspricht einer Gebervervielfachung um den Faktor 2048. Stellt der Antrieb diese Information zur Verfügung (r0979[3,13,23]), wird dieses MD automatisch nach dem Hochlauf des Antriebs intern belegt. Ändert sich dabei der Wert, wird der Alarm 27036 ausgelöst.

36920	SAFE_ENC_GEAR_PITCH	A02	FBSI			
mm	Spindelsteigung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	10.0	0.1	10000.	7/2	M

Beschreibung: Übersetzung des Getriebes zwischen Geber und Last bei einer Linearachse mit rotatorischem Geber.

36921	SAFE_ENC_GEAR_DENOM	A02	FBSI			
-	Nenner Getriebe Geber/Last	DWORD	POWER ON			
-						
-	8	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1	1	2147000000	7/2	M

Beschreibung: Nenner des Getriebes zwischen Geber und Last, d.h. der Nenner des Bruches Anzahl Geberumdrehungen / Anzahl Lastumdrehungen
 n = 0, 1, ... ,7 steht für Getriebestufe 1, 2, ... 8
 Der aktuelle Wert wird über sicherheitsgerichtete Eingangssignale (SGE) angewählt.
 Korrespondiert mit:
 MD36922: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n]

36922	SAFE_ENC_GEAR_NUMERA	A02	FBSI			
-	Zähler Getriebe Geber/Last	DWORD	POWER ON			
-						
-	8	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1	1	2147000000	7/2	M

Beschreibung: Zähler des Getriebes zwischen Geber und Last, d.h. der Zähler des Bruches Anzahl Geberumdrehungen / Anzahl Lastumdrehungen
 n = 0, 1, ... 7 steht für Getriebestufe 1, 2, ... 8
 Der aktuelle Wert wird über sicherheitsgerichtete Eingangssignale (SGE) angewählt.
 Korrespondiert mit:
 MD36921: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n]

36923	SAFE_INFO_ENC_RESOL	A02, A08	-
mm, Grad	Sichere Geberauflösung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
			ReadOnly
			S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Auflösung des verwendeten Gebers in der jeweiligen Getriebestufe für die Safety Integrated Überwachungsfunktionen. Mit dieser Genauigkeit können bei einem Eingebersystem sichere Positionen überwacht werden. Werden im Antrieb und im NCK unterschiedliche Geber für die Safety Integrated Überwachungsfunktionen verwendet, ist dieses MD 0.

36924	SAFE_ENC_NUM_BITS	A02	-
-	Bitinformationen des redundanten Istwertes	DWORD	POWER ON
-			
-	4	16,2,16,16	-16
			32
			ReadOnly
			S

Beschreibung: Informationen über den redundanten Istwert:

- Feldindex 0: Anzahl der gültigen Bits des redundanten Istwertes
- Feldindex 1: Anzahl der Bits der Feinauflösung des redundanten Istwertes
- Feldindex 2: Anzahl der relevanten Bits des redundanten Istwertes
- Feldindex 3: Höchstwertiges Bit der redundanten Groblage

Diese Informationen werden im Hochlauf ausgelesen (für DRIVE-CLiQ Geber aus den Antriebsparametern p0470, p0471, p0472 und p0475, für SMI/SMC/SME-Geber gelten die Standardwerte) und mit den letzten hier gespeicherten Werten verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Bei Ungleichheit wird Alarm 27035 bzw. 27036 ausgegeben. Die Werte von MD36924 \$MA_SAFE_ENC_NUM_BITS[0,1] fließen in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein. Die Werte von MD36924 \$MA_SAFE_ENC_NUM_BITS[2,3] fließen in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[0] ein.

Ist die Kombination einiger Werte fehlerhaft bzw. ist die Anzahl der relevanten Bits (Index 2) gleich 0, so wird Alarm 27038 ausgegeben.

36925	SAFE_ENC_POLARITY	A02	FBSI
-	Richtungsumkehr Istwert	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1	-1
			1
			7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Datum kann eine Richtungsumkehr des Istwertes eingestellt werden.

-1: Richtungsumkehr
 0: keine Richtungsumkehr oder
 1: keine Richtungsumkehr

2.3 NC-Maschinendaten

36926	SAFE_ENC_IS_GEAR_REVERSAL			A02	FBSI	
-	Getriebe Drehrichtungsumkehr			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	8	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: Einstellung der Drehrichtungsumkehr für das Getriebe.
 0 (FALSE): Keine Drehrichtungsumkehr
 1 (TRUE): Drehrichtungsumkehr
 n = 0, 1, ... 7 steht für Getriebestufe 1, 2, ... 8
 Der aktuelle Wert wird über sicherheitsgerichtete Eingangssignale (SGE) angewählt.

36927	SAFE_ENC_MOD_TYPE			A02	-	
-	Geberauswertungstyp			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Typ der für Safety Integrated benutzten Geberauswertung dieser Achse.
 1 = Sensor Module (SMI, SMC, SME)
 2 = DRIVE-CLiQ Geber
 3 = EnDatV2.2-Umsetzer
 Dieser Typ wird im Hochlauf aus Antriebsparameter r9527 ausgelesen. Ist kein gültiger Wert eingetragen, so wird Alarm 27038 ausgegeben. Enthält der Antriebsparameter einen gültigen Wert, so wird dieser mit dem letzten in diesem MD gespeicherten Wert verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Bei Ungleichheit wird Alarm 27035 ausgegeben. Der Wert dieses MDs fließt in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein.

36928	SAFE_ENC_IDENT			A02	-	
-	Geberidentifikation			UDWORD	POWER ON	
-						
-	3	0, 0, 0	0x0	0xFFFFFFFF	ReadOnly	S

Beschreibung: Identifikation der für Safety Integrated benutzten Geberauswertung dieser Achse. Diese Identifikation wird im Hochlauf von der Geberauswertung (Antriebsparameter r9881) ausgelesen und mit dem letzten hier gespeicherten Wert verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Der Wert dieses MDs fließt in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein.
 Korrespondiert mit:
 r9881: SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal

36929	SAFE_ENC_CONF			A02	-	
-	Konfiguration des redundanten Istwertes			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	ReadOnly	S

Beschreibung: Konfiguration des redundanten Istwertes bei DRIVE-CLiQ Gebern:
 Bit 0: Vorwärts-/ Rückwärtszähler
 = 0: Rückwärtszähler
 = 1: Vorwärtszähler
 Bit 1: Geber-CRC: Verarbeitung der redundanten Groblage
 = 0: höchstwertiges Byte zuerst

= 1: niederwertigstes Byte zuerst
 Bit 2: redundante Groblage MSB/LSB-bündig
 = 0: redundante Groblage LSB-bündig
 = 1: redundante Groblage MSB-bündig
 Bit 4: Binärer Vergleich nicht möglich
 = 0: Binärer Vergleich möglich
 = 1: Binärer Vergleich nicht möglich

Diese Information wird im Hochlauf für DRIVE-CLiQ-Geber aus Antriebsparameter r0474 ausgelesen (für SMI/SMC/SME-Geber gelten die Standardwerte) und mit dem letzten hier gespeicherten Wert verglichen. Danach wird dieses MD überschrieben. Bei Ungleichheit wird Alarm 27035 ausgegeben. Der Wert dieses MDs fließt in die Berechnung von MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein.

Ist im Antriebsparameter r0474 ein unbekanntes Bit gesetzt, so wird Alarm 27038 ausgegeben. Die Alarmausgabe an dieser Stelle kann über das MD10096 \$MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 3 = 1 ausgeblendet werden.

36930	SAFE_STANDSTILL_TOL	A05	FBSI
mm, Grad	Stillstandstoleranz	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1.	0.
		100.	7/2
			M

Beschreibung: Angabe der Toleranz für den sicheren Betriebshalt.
 Wenn bei angewähltem sicheren Betriebshalt die Differenz zwischen Lagegrenzwert und Lageistwert größer als diese Toleranz wird, dann löst die Steuerung den Alarm 27010 mit STOP B aus. Der Lagegrenzwert ist der Lageistwert zum Zeitpunkt der Anwahl des sicheren Betriebshalts.
 Korrespondiert mit:
 MD36956: \$MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY

36931	SAFE_VELO_LIMIT	A05, A04	FBSI
mm/min, Umdr/min	Grenzwert für sichere Geschwindigkeit	DOUBLE	POWER ON
-			
-	4	2000., 2000., 2000., 2000.	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Festlegung der Grenzwerte für die sicheren Geschwindigkeiten 1, 2, 3 und 4.
 Wenn SG1, SG2, SG3 oder SG4 angewählt ist und die aktuelle Geschwindigkeit diesen Grenzwert überschreitet, dann löst die Steuerung den Alarm 27011 mit der in MD36961 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE oder MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION projektierten Stopreaktion aus.
 n = 0, 1, 2, 3 steht für Grenzwert von SG1, SG2, SG3, SG4
 Sonderfälle:
 • Bei aktivem SBH/SG und einem 1-Geber-System wird die Geschwindigkeit entsprechend der Geber-Grenzfrequenz überwacht. Beim Überschreiten wird ein entsprechender Alarm ausgegeben.
 Korrespondiert mit:
 MD36961: \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE
 MD36963: \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION

2.3 NC-Maschinendaten

36932	SAFE_VELO_OVR_FACTOR			A05, A04	FBSI	
%	SG-Korrekturwerte			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	16	100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0,	1.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: Für den Grenzwert der sicheren Geschwindigkeit 2 und 4 können über SGEs Korrekturen ausgewählt und der zugehörige Korrekturwert (Prozentwert) über dieses MD eingestellt werden.
 n = 0, 1, ... , 15 steht für Korrektur 0, 1, ... 15
 Hinweis:
 Die Funktion "Korrektur sichere Geschwindigkeit" wird über MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE freigegeben
 Für die Grenzwerte der sicheren Geschwindigkeit 1 und 3 ist diese Korrektur wirkungslos.
 Korrespondiert mit:
 MD36978: \$MA_SAFE_OVR_INPUT[n]
 MD36931: \$MA_SAFE_VELO_LIMIT[n]

36933	SAFE_DES_VELO_LIMIT			A05, A04	FBSI	
%	SG-Sollgeschwindigkeitsbegrenzung			DOUBLE	RESET	
-						
-	4	0.0,0.0,0.0,0.0	0	100	7/2	M

Beschreibung: Bewertungsfaktoren zur Bestimmung der Sollgeschwindigkeitsgrenze.
 Die Auswahl des aktiven Bewertungsfaktors erfolgt über die achsspezifische NC/PLC-Nahtstelle DB31, ... DBX34.0 - .1 .
 Parametrierung:
 Zur optimalen Einstellung dieses MD ist ggf. ein mehrmaliges Ändern notwendig, um die Dynamik der Antriebe zu berücksichtigen.
 Wirkung bei SI-Überwachung mit NCK-Beteiligung:

- Bei Eingabe von 0% ist die Sollgeschwindigkeitsbegrenzung inaktiv.
- Bei Eingabe von 100% wird der Sollwert auf die aktive SG-Stufe begrenzt.
- Der aktive Istgeschwindigkeitsgrenzwert wird mit dem ausgewählten Faktor bewertet und als Sollwertgrenze dem Interpolator vorgegeben.
- Bei SBH-Anwahl wird Sollwert 0 vorgegeben.
- Dieses Datum wird nicht in den Kreuzvergleich mit dem Antrieb einbezogen.
- Dieses Datum wird nicht in die achsspezifische Checksumme MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[] eingerechnet, da es sich um eine 1-kanalige Funktion handelt.

Wirkung bei antriebsintegrierten SI-Überwachungen:

- Voraussetzung ist, dass im NCK die Anbindung über SIC aktiviert wurde (MD37950 \$MA_SAFE_INFO_ENABLE, Bit 0).
- Bei Eingabe von 0% ist die NCK-seitige Beeinflussung der Sollwertgrenze inaktiv. Die Sollwertgrenze entspricht dem über SIC vom Antrieb gelesenen Wert.
- Bei Eingabe von Werten > 0% ist die NCK-seitige Sollgeschwindigkeitsbegrenzung aktiv. Sie wirkt auf die Sollwertgrenze, die über SIC vom Antrieb gelesen wird.
- Der über SIC vom Antrieb gelesene Wert wird mit dem ausgewählten Faktor bewertet und als Sollwertgrenze dem Interpolator vorgegeben.
- Die im Antrieb parametrierbare Sollwertbegrenzung (p9533) ist unabhängig von der NCK-seitigen Begrenzung aktiv.

Sonderfälle:

- Wird vom PLC-Anwenderprogramm keine Vorgabe zur Auswahl des Bewertungsfaktors gemacht, wirkt der MD-Wert aus MD36933 \$MA_SAFE_DES_VELO_LIMIT[0].

36934	SAFE_POS_LIMIT_PLUS			A03, A05	FBSI	
mm, Grad	Oberer Grenzwert für sichere Endlage			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	100000., 100000.	-2147000	2147000	7/2	M

Beschreibung:

Angabe des oberen Grenzwertes für die sichere Endlage 1 und 2.

Wenn SE1 oder SE2 angewählt ist und die aktuelle Istposition größer wird als dieser Grenzwert, dann löst die Steuerung den Alarm 27012 mit der in MD36962 \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE projektierten Stopreaktion aus und geht in SBH über. Bei Verletzung von SBH folgt die Stopreaktion STOP B und A.

n = 0, 1 steht für oberer Grenzwert von SE1, SE2

Korrespondiert mit:

MD36962: \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE

MD36935: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[n]

MD36901: \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE

Sonderfälle:

- Wenn im MD36934 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n] ein kleinerer oder gleicher Wert eingetragen wird wie im MD36935 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[n], dann wird ein Parametrierfehler angezeigt.

36935	SAFE_POS_LIMIT_MINUS			A03, A05	FBSI	
mm, Grad	Unterer Grenzwert für sichere Endlage			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	-100000., -100000.	-2147000	2147000	7/2	M

Beschreibung:

Angabe des unteren Grenzwertes für die sichere Endlage 1 und 2.

Wenn SE1 oder SE2 angewählt ist und die aktuelle Istposition kleiner wird als dieser Grenzwert, dann löst die Steuerung den Alarm 27012 mit der in MD36962 \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE projektierten Stopreaktion aus und geht in SBH über. Bei Verletzung von SBH folgt die Stopreaktion STOP B und A.

n = 0, 1 steht für unterer Grenzwert von SE1, SE2

Korrespondiert mit:

MD36962: \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE

MD36934: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n]

Sonderfälle:

- Wenn im MD36934 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n] ein kleinerer oder gleicher Wert eingetragen wird wie im MD36935 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[n], dann wird ein Parametrierfehler angezeigt.

36936	SAFE_CAM_POS_PLUS			A03, A05	FBSI	
mm, Grad	Plusnocken-Position für sichere Nocken			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	30	10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10.,	-2147000	2147000	7/2	M

Beschreibung:

Angabe der Plusnocken-Position für die sicheren Nocken SN1 +, SN2 +, SN3 +, ...

Für die Funktion "Sichere Nocken" gilt:

Wenn bei aktiviertem sicheren Nocken (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) die Istposition größer als dieser Wert ist, wird das entsprechende sicherheitsgerichtete Ausgangssignal (SGA) auf 1 gesetzt. Unterschreitet die Istposition diesen Wert, wird der SGA auf 0 gesetzt.

2.3 NC-Maschinendaten

n = 0, 1, 2, 3 steht für Plusnocken-Position von SN1 +, SN2 +, SN3 +, SN4 +

Für die Funktion "Sichere Nockenspur" gilt:

Ist die Funktion "Sichere Nockenspur" freigegeben (MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE), so werden die sicherheitsgerichteten Ausgangssignale "Nockenspur" und "Nockenbereich" entsprechend der Parametrierung in MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] gesetzt.

n = 0 ... 29 steht für Plusnocken-Position von SN1+, SN2+, ..., SN30+.

Korrespondiert mit:

MD36901: \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE

MD36903: \$MA_SAFE_CAM_ENABLE

MD36937: \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]

MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]

MD36988: \$MA_SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT[n]

MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]

MD37901/37902/37903/37904: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1/2/3/4[n]

MD37906/37907/37908/37909: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1/2/3/4[n]

36937	SAFE_CAM_POS_MINUS			A03, A05	FBSI	
mm, Grad	Minusnocken-Position für sichere Nocken			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	30	-10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10.,	-2147000	2147000	7/2	M

Beschreibung:

Angabe der Minusnocken-Position für die sicheren Nocken SN1 -, SN2 -, SN3 -, ...

Für die Funktion "Sichere Nocken" gilt:

Wenn bei aktiviertem sicheren Nocken (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) die Istposition größer als dieser Wert ist, wird das entsprechende sicherheitsgerichtete Ausgangssignal (SGA) auf 1 gesetzt. Unterschreitet die Istposition diesen Wert, wird der SGA auf 0 gesetzt.

n = 0, 1, 2, 3 steht für Minusnocken-Position von SN1 -, SN2 -, SN3 -, SN4 -

Für die Funktion "Sichere Nockenspur" gilt:

Ist die Funktion "Sichere Nockenspur" freigegeben (MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE), so werden die sicherheitsgerichteten Ausgangssignale "Nockenspur" und "Nockenbereich" entsprechend der Parametrierung in MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] gesetzt.

n = 0 ... 29 steht für Minusnocken-Position von SN1 -, SN2 -, ..., SN30 -.

Korrespondiert mit:

MD36901: \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE

MD36903: \$MA_SAFE_CAM_ENABLE

MD36936: \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]

MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]

MD36989: \$MA_SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT[n]

MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]

MD37901/37902/37903/37904: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1/2/3/4[n]

MD37906/37907/37908/37909: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1/2/3/4[n]

36938	SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN			A01, A05	FBSI	
-	Nockenspurzuordnung			DWORD	POWER ON	
-						
-	30	100, 101, 102, 103, 104, 105, 106, 107, 108, 109, 110, 111, 112,	100	414	7/2	M

Beschreibung: Zuordnung der einzelnen Nocken zu den maximal 4 Nockenspuren inklusive Festlegung des Zahlenwertes für den SGA "Nockenbereich".

>Die "Hunderter"-Stelle legt fest, welcher Nockenspur der Nocken zugewiesen ist. Gültige Werte sind 1, 2, 3 oder 4.

Die "Zehner"- und "Einer"-Stelle enthält den Zahlenwert, der als SGA "Nockenbereich" an die sichere Logik gemeldet werden soll und dort verarbeitet wird. Gültige Werte sind 0 bis 14, wobei jeder Zahlenwert pro Nockenspur nur einmal verwendet werden darf. Der gültige Wertebereich dieses Maschinendatums ist daher:

100...114, 200...214, 300...314, 400...414

Beispiele:

MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[0] = 207: Der Nocken 1 (Index 0) wird der Nockenspur 2 zugewiesen.

Ist die Position im Bereich dieses Nockens, wird im SGA "Nockenbereich" der 2.Nockenspur die 7 eingetragen.

MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[5] = 100: Der Nocken 6 (Index 5) wird der Nockenspur 1 zugewiesen.

Ist die Position im Bereich dieses Nockens, wird im SGA "Nockenbereich" der 1.Nockenspur die 0 eingetragen..

Korrespondiert mit:

MD36903: \$MA_SAFE_CAM_ENABLE

MD36936: \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]

MD36937: \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]

MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]

MD37901/37902/37903/37904: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1/2/3/4[n]

MD37906/37907/37908/37909: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1/2/3/4[n]

36940	SAFE_CAM_TOL	A05	FBSI
mm, Grad	Toleranz für sichere Nocken	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0.001
		10	7/2
			M

Beschreibung: Durch unterschiedlichen Einbauort der Geber und unterschiedliche Takt- und Laufzeiten schalten die Nockensignale der beiden Überwachungskanäle niemals genau auf der gleichen Position und niemals genau gleichzeitig.

Dieses Datum gibt die Toleranz als lastseitigen Weg und für alle Nocken an, innerhalb dessen die Überwachungskanäle unterschiedliche Signalzustände des gleichen Nockens haben können, ohne dass der Alarm 27001 ausgelöst wird.

Empfehlung:

Gleichen Wert wie in MD36942 \$MA_SAFE_POS_TOL eingeben oder geringfügig größer.

36942	SAFE_POS_TOL	A05	FBSI
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (kreuzweise)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(0.1/0.1)	(0.001/0.001)
		(10/360)	7/2
			M

Beschreibung: Durch unterschiedlichen Einbauort der Geber, Lose, Torsion, Spindelsteigungsfehler usw. können die beiden von NCK und Antrieb zum gleichen Zeitpunkt erfassten Istpositionen voneinander abweichen.

In diesem Datum wird die Toleranz für den kreuzweisen Vergleich der Istpositionen in den beiden Überwachungskanälen eingegeben.

Sonderfälle:

- Für die Festlegung dieses Toleranzwertes sind in erster Linie die Werte aus der maschinenspezifischen Risikoanalyse zu berücksichtigen.
- Beim Überschreiten dieser Toleranz erfolgt die Stopreaktion STOP F.

2.3 NC-Maschinendaten

36944	SAFE_REFP_POS_TOL	A05			FBSI	
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (referenzieren)	DOUBLE			POWER ON	
-						
-	-	(0.01/0.01)	(0/0)	(1/36)	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird die Toleranz für die Überprüfung der Istwerte nach dem Referenzieren (bei einem inkrementellen Geber) bzw. beim Einschalten (bei einem Absolutgeber) angegeben.

Durch das Referenzieren wird eine absolute Istposition der Achse ermittelt. Aus der letzten abgespeicherten Stillstandsposition vor dem Ausschalten der Steuerung und dem seit dem Einschalten zurückgelegten Weg ergibt sich eine zweite absolute Istposition. Mit diesen beiden Absolutpositionen, dem gefahrenen Weg und diesem Datum überprüft die Steuerung die Istwerte nach dem Referenzieren.

Bei der Ermittlung der Toleranzwerte müssen folgende Beeinflussungen berücksichtigt werden:

Lose, Spindelsteigungsfehler, Kompensationen (max. Kompensationswerte bei SSFK, Durchhang- und Temperaturkompensation), Temperaturfehler, Torsion (2-Geber-System), Getriebetoleranz bei Schaltgetrieben, gröbere Auflösung (2-Geber-System), Pendelweg bei Schaltgetrieben

Hinweis:

Wenn sich die beiden absoluten Istpositionen bei gegebener Anwenderzustimmung um mehr als den Wert in diesem Datum unterscheiden, wird der Alarm 27001 mit Fehlercode 1003 angezeigt und es ist eine erneute Anwenderzustimmung für das Referenzieren erforderlich.

36945	SAFE_VELO_X_FILTER_TIME	A04, A05			FBSI	
s	Filterzeit n < nx	DOUBLE			POWER ON	
-						
-	-	0	0	0.5	7/2	M

Beschreibung: Einstellung der Filterzeit zur Bildung des SGA "n < nx"

Die Filterung muss durch Setzen von Bit 16 in MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE aktiviert werden.

Mit Defaultwert 0 ist keine Filterung wirksam.

Durch die Parametrierung einer Filterzeit ungleich 0 vergrößert sich die Reaktionszeit des SGA "n < nx".

Korrespondiert mit:

MD36946: \$MA_SAFE_VELO_X

MD36947: \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS

36946	SAFE_VELO_X	A04, A05			FBSI	
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsgrenze n < nx	DOUBLE			POWER ON	
-						
-	-	(20./20)	(0./0.)	(1000./1000.)	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird die Grenzgeschwindigkeit n_x für den SGA "n < nx" festgelegt.

Bei Unterschreiten dieser Geschwindigkeitsgrenze wird der SGA "n < nx" gesetzt.

Hat dieses Maschinendatum den Wert 0, so ist die Funktion "n < nx" nicht aktiv.

Hinweis:

Zur Auswertung des SGA "n < nx" muss über MD36985 \$MA_SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT eine Peripherie-Zuordnung vorgenommen werden.

36947	SAFE_VELO_X_HYSTERESIS	A04, A05	FBSI			
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitshysterese $n < nx$	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	(10./10)	(0./0.)	(500./500.)	7/2	M

Beschreibung: Einstellung der Hystereseschwelle zur Bildung des SGA "n < nx".
Neben der Hysterese wird dieses MD auch benutzt, um die Geschwindigkeit in den beiden Überwachungskanälen an der Schwelle nx zu überprüfen. Sie darf maximal um den Wert dieses MD unterschiedlich sein, sonst wird ein Stop F mit Fehlerkennung 2 ausgegeben.
Es muss gelten: MD36947 \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS kleiner oder gleich 3/4 MD36946 \$MA_SAFE_VELO_X.
Die Funktion "Synchronisation "n < nx", Hysterese und Filterung" muss aktiv sein (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 16 = 1).
Korrespondiert mit:
MD36945: \$MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME
MD36946: \$MA_SAFE_VELO_X

36948	SAFE_STOP_VELO_TOL	A04, A05	FBSI			
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitstoleranz für Sichere Überwachung auf Beschleunigung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	(300./ 50.)	(0./ 0.)	(120000./ 20000.)	7/2	M

Beschreibung: Toleranz Istgeschwindigkeit für Sichere Überwachung auf Beschleunigung (SBR).
Nach Aktivierung der sicheren Überwachung auf Beschleunigung (durch Auslösen eines Stop B oder C) wird die Istgeschwindigkeit mit dieser Toleranz beaufschlagt.
Die Istgeschwindigkeit darf nicht größer werden als die dadurch vorgegebene Grenze.
Andernfalls wird ein Stop A ausgelöst. Dadurch wird ein Beschleunigen des Antriebs schnellstmöglich aufgedeckt.

36949	SAFE_SLIP_VELO_TOL	A04, A05	FBSI			
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitstoleranz Schlupf	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	(6./ 1.)	(0./ 0.)	(1000./ 1000.)	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeitsdifferenz, die bei einem 2-Gebersystem zwischen Motor- und Lastseite toleriert wird, ohne dass der kreuzweise Datenvergleich zwischen Antrieb und NCK einen Fehler meldet.
MD36949 \$MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL wird nur ausgewertet, wenn MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit3 gesetzt ist.

36950	SAFE_MODE_SWITCH_TIME	A05	FBSI			
s	Toleranzzeit bei SGE-Umschaltung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.5	0	10.	7/2	M

Beschreibung: Aufgrund von unterschiedlichen Laufzeiten bei der Datenübertragung der SGEs in den beiden Überwachungskanälen werden SGE-Umschaltungen nicht gleichzeitig wirksam. Der kreuzweise Datenvergleich würde in diesem Fall einen Fehler melden.
Mit diesem Datum wird angegeben, wie lange nach SGE-Umschaltungen kein kreuzweiser Datenvergleich von Istwerten und Überwachungsergebnissen durchgeführt wird (die Maschinendaten werden weiter verglichen!). Die angewählten Überwachungen laufen in beiden Überwachungskanälen ungestört weiter.

2.3 NC-Maschinendaten

Eine sichere Funktion wird in einem Überwachungskanal sofort aktiv, wenn die Anwahl oder Umschaltung in diesem Kanal erkannt wird.

Die unterschiedliche Laufzeit wird hauptsächlich von der PLC-Zykluszeit bestimmt.

Systembedingte Mindest-Toleranzzeit: 2 x PLC-Zykluszeit (maximaler Zyklus) + 1 x IPO-Taktzeit

Zusätzlich müssen die Laufzeitunterschiede in der externen Beschaltung (z.B. Relais-Schaltzeiten) berücksichtigt werden.

36951	SAFE_VELO_SWITCH_DELAY	A05	FBSI
s	Verzögerungszeit Geschwindigkeits-Umschaltung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
		600.	7/2
			M

Beschreibung:

Beim Übergang von einer größeren auf eine kleinere sichere Geschwindigkeit oder bei der Anwahl des sicheren Betriebs halt bei aktiver sicherer Geschwindigkeit wird ein Timer mit diesem Wert gestartet.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Während der Timer läuft, wird auf den zuletzt angewählten Geschwindigkeits-Grenzwert weiterhin überwacht. In dieser Zeit kann die Achse/Spindel z.B. über das PLC-Anwenderprogramm abgebremst werden, ohne dass die Überwachung einen Fehler meldet und eine Stopreaktion auslöst.

Sonderfälle:

- Der Timer wird sofort abgebrochen, wenn auf eine höhere oder gleichgroße (wie die bisher aktive) SG-Grenze umgeschaltet wird.
- Der Timer wird sofort abgebrochen, wenn auf "nicht sicheren Betrieb" (SGE "Abwahl SBH/SG=1) umgeschaltet wird.
- Der Timer wird nachgetriggert (erneut gestartet), wenn während des Timerlaufs auf eine kleinere als die bisher aktive SG-Grenze oder auf SBH umgeschaltet wird.

36952	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C	A05	FBSI
s	Übergangszeit STOP C auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
		600.	7/2
			M

Beschreibung:

In diesem Datum wird die Zeit angegeben, nach der auf sicheren Betriebs halt geschaltet wird, wenn ein STOP C ausgelöst wurde.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Nachdem die Zeit abgelaufen ist, wird auf sicheren Betriebs halt überwacht. Konnte die Achse/Spindel noch nicht stillgesetzt werden, wird STOP B ausgelöst.

36953	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D	A05	FBSI
s	Übergangszeit STOP D auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
		600.	7/2
			M

Beschreibung:

In diesem Datum wird die Zeit angegeben, nach der auf sicheren Betriebs halt geschaltet wird, wenn ein STOP D ausgelöst wurde.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Nachdem die Zeit abgelaufen ist, wird auf sicheren Betriebs halt überwacht. Konnte die Achse/Spindel noch nicht stillgesetzt werden, wird STOP B ausgelöst.

36954	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E	A05	FBSI
s	Übergangszeit STOP E auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
		600.	7/2
			M

Beschreibung: In diesem Datum wird die Zeit angegeben, nach der auf sicheren Betriebs halt geschaltet wird, wenn ein STOP E ausgelöst wurde.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Nachdem die Zeit abgelaufen ist, wird auf sicheren Betriebs halt überwacht. Konnte die Achse/Spindel noch nicht stillgesetzt werden, wird STOP B ausgelöst.

36955	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F	A05	FBSI			
s	Übergangszeit STOP F auf STOP B	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0	600.	7/2	M

Beschreibung: Zeit, nach der bei Stop F mit aktiven Überwachungsfunktionen auf Stop B weitergeschaltet wird.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Während dieser Zeit kann z.B. über Synchronaktionen eine andere Bremsreaktion aktiviert werden.

Die Umschaltung erfolgt auch dann, wenn während dieser Zeit ein Stop C/D/E auftritt.

36956	SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY	A05	FBSI			
s	Verzögerungszeit Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.1	0	600.	7/2	M

Beschreibung: Bei STOP B wird mit "Drehzahlsollwert 0" (bzw. AUS3-Rampe) gebremst und nach der mit diesem Datum definierten Verzögerungszeit in STOP A zur Impulslöschung übergegangen.

Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

Sonderfälle:

- Die Impulslöschung wird früher als in diesem Datum definiert durchgeführt, wenn über MD36960 \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL oder über MD36620 \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME die Bedingung für die Impulslöschung vorliegt.
- Wenn die Zeitstufe in diesem Datum auf Null eingestellt wird, so wird bei STOP B sofort auf STOP A (sofortige Impulslöschung) übergegangen.

Korrespondiert mit:

MD36960: \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL
MD36620: \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME
MD36060: \$MA_STANDSTILL_VELO_TOL

36957	SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME	A05	FBSI			
s	Zeit für Prüfung der Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.1	0	10	7/2	M

Beschreibung: Angabe der Zeit, nach der bei einer Anforderung zur Impulslöschung die Impulse gelöscht sein müssen.

Die Zeit zwischen dem Löschen des SGA "Impulse freigeben" und dem Erkennen der Impulslöschung über den SGE "Status Impulse gelöscht" darf den Wert dieses Datums nicht überschreiten.

Hinweis:

Bei Überschreitung dieser Zeit wird STOP A ausgelöst.

36958	SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT	A05	FBSI			
s	Zeitlimit für Abnahmetestdauer	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	40.0	5	100	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Es kann NCK-seitig ein Zeitlimit für die Dauer eines Abnahmetests vorgegeben werden. Dauert ein Abnahmetest länger als die in diesem MD vorgegebene Zeit, wird der Test vom NCK beendet.

Der Abnahmeteststatus wird NCK-seitig auf Null gesetzt. Ist der Abnahmeteststatus zurückgesetzt, werden NCK- und antriebsseitig SI-PowerOn-Alarme wieder von Reset-quittierbar auf PowerOn-quittierbar umgesetzt.

Vom NCK wird der Alarm 27007 und vom Antrieb die Meldung C01799 gelöscht.

Dieses MD wird auch verwendet, um die Zeitdauer eines Abnahmetests SE (Sichere Endlagen) zu begrenzen. Nach Ablauf der parametrisierten Zeit wird der Abnahmetest SE abgebrochen und der Alarm 27008 gelöscht. Die Software-Endlagen wirken dann wieder so, wie es in den Maschinendaten vorgegeben ist.

36960	SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL	A05, A04	FBSI
mm/min, Umdr/min	Abschaltdrehzahl Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(0./0.)	(0./0.)
		(1000./ 1000.)	7/2
			M

Beschreibung: Geschwindigkeit, unterhalb der eine Achse/Spindel als "stillstehend" betrachtet wird und bei STOP B die Impulse gelöscht werden (durch Übergang zu STOP A).

Korrespondiert mit:
MD36956: \$MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY

36961	SAFE_VELO_STOP_MODE	A05	FBSI
-	Stopreaktion sichere Geschwindigkeit	BYTE	POWER ON
-			
-	-	5	0
		14	7/2
			M

Beschreibung: Beim Überschreiten eines Grenzwertes für die sichere Geschwindigkeit 1, 2, 3 oder 4 wird die in diesem Datum angegebene Stopreaktion ausgelöst.

= 0, 1, 2, 3 entspricht STOP A, B, C, D gemeinsam für jede SG-Stufe

= 5 bedeutet, dass die Stopreaktion SG-spezifisch im MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION projektiert werden kann.

Die Einerstelle legt die Auswahl der Stop-Reaktion bei Überschreiten der sicheren Geschwindigkeit fest.

Die Zehnerstelle definiert das Verhalten beim Kommunikationsausfall zum Antrieb, wenn in MD10089 \$MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL eine Zeit größer als 0 parametrisiert wurde.

0: Stop A
 1: Stop B
 2: Stop C
 3: Stop D
 4: Stop E
 5: MD36961 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ungültig, Stop-Reaktion wird über MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION parametrisiert.

10: Stop A, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb und aktivem SG die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt.

11: Stop B, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb und aktivem SG die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt.

12: Stop C, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb und aktivem SG die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt.

13: Stop D, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb und aktivem SG die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt.

14: Stop E, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb und aktivem SG die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt.

Sonderfälle:

- Beim Wert 5 in diesem MD wird die Stopreaktion für jede SG-Stufe selektiv in MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION festgelegt.

Korrespondiert mit:

MD36931: \$MA_SAFE_VELO_LIMIT[n]

MD36963: \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[n]

36962	SAFE_POS_STOP_MODE	A05	FBSI
-	Stopreaktion sichere Endlage	BYTE	POWER ON
-			
-	-	2	2
		4	7/2
			M

Beschreibung: Beim Überfahren einer sicheren Endlage 1 oder 2 wird die in diesem Datum angegebene Stopreaktion ausgelöst.

2: Stop C

3: Stop D

4: Stop E

Korrespondiert mit:

MD36934: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n]

MD36935: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[n]

36963	SAFE_VELO_STOP_REACTION	A05	FBSI
-	Stopreaktion sichere Geschwindigkeit	BYTE	POWER ON
-			
-	4	2, 2, 2, 2	0
		14	7/2
			M

Beschreibung: Beim Überschreiten eines Grenzwertes bei der sicheren Geschwindigkeit 1, 2, 3 oder 4 wird die in diesem Datum angegebene Stopreaktion ausgelöst.

n = 0, 1, 2, 3 steht für SG1, SG2, SG3, SG4

Die Einerstelle legt die SG-spezifische Auswahl der Stop-Reaktion bei Überschreiten der sicheren Geschwindigkeit fest.

Die Zehnerstelle definiert das Verhalten beim Kommunikationsausfall zum Antrieb SG-spezifisch, wenn in MD10089 \$MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL eine Zeit größer als 0 parametrisiert wurde.

Wert bedeutet

0: Stop A

1: Stop B

2: Stop C

3: Stop D

4: Stop E

10: Stop A, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt, wenn diese SG-Stufe aktiv ist.

11: Stop B, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt, wenn diese SG-Stufe aktiv ist.

12: Stop C, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt, wenn diese SG-Stufe aktiv ist.

13: Stop D, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt, wenn diese SG-Stufe aktiv ist.

14: Stop E, zusätzlich wird beim Kommunikationsausfall zum Antrieb die Impulslöschung nicht sofort durchgeführt, wenn diese SG-Stufe aktiv ist.

Hinweis:

Dieses MD ist nur dann aktiv, wenn MD36961 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE und Antriebsparameter p9561 den Wert 5 haben.

2.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD10089: \$MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL

MD36961: \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE

36964	SAFE_IPO_STOP_GROUP	A01, A05			FBSI	
-	Gruppierung Safety-IPO-Reaktion	BYTE			RESET	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Dieses MD ist nur wirksam bei Safety-Integrated-Achsen/Spindeln.

Es beeinflusst die kanalweite IPO-Reaktions-Verteilung von Safety Integrated:

0 = Voreinstellung: Alle anderen Achsen/Spindeln im Kanal bekommen die IPO-Stop-Reaktion dieser Achse mitgeteilt.

1 = Bei internen Stops werden die mit der betroffenen Achse interpolierenden Achsen bzw. Bearbeitungs-Spindeln zusätzlich über die ausgelösten Safety-Alarme beeinflusst. Andere Achsen/Spindeln im Kanal dagegen laufen ungestört weiter.

Bei externen Stops (ohne Alarm) bleiben alle anderen Achsen/Spindeln vom Stop der Safety-Achse/Spindel unbeeinflusst. Dies erlaubt es z.B., die Impulse einer Spindel sicher zu löschen (mittels externem Stop A), um diese Spindel von Hand drehen zu können, und die Achsen trotzdem sicher überwacht zu bewegen.

Sollen die anderen Achsen/Spindeln in manchen Bearbeitungssituationen trotzdem zusammen mit der Safety-Achse/Spindel anhalten, so muss der Anwender dies in eigener Verantwortung mittels PLC- oder Synchronaktions-Verknüpfungen realisieren.

36965	SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS	A01			FBSI	
-	Alarmunterdrückung bei Parkende Achse	BOOLEAN			POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Dieses MD ist nur wirksam bei Safety-Integrated-Achsen/Spindeln.

0 = Voreinstellung: Die Alarme 27000/A01797 werden bei Anwahl Parken angezeigt.

1 = Die Alarme 27000/A01797 werden bei Anwahl Parken nicht angezeigt. Dies ist bei Achsen notwendig, die während des Bearbeitungsprozesses geberseitig abgetrennt sind (z.B. Abricht-Achsen). Bei anschließender Abwahl des Parkbetriebs werden die Alarme angezeigt.

36966	SAFE_BRAKETEST_TORQUE	A05			FBSI	
%	Haltemoment Bremsentest (NC-geführt)	DOUBLE			POWER ON	
CTEQ						
-	-	5.0	0.0	800.0	7/2	M

Beschreibung:

Vorgabe des Moments bzw. der Kraft für die NC-geführte Funktionsprüfung der Bremsenmechanik.

Dieses Moment bzw. diese Kraft wird während des Tests gegen die geschlossene Bremse aufgebracht, ohne dass sich die Achse bewegen darf.

Der hier eingetragene prozentuale Wert bezieht sich auf den Antriebsparameter p2003 der Achse.

Es gelten folgende Randbedingungen:

Beträgt das aktuelle Moment bei Anwahl des Bremsentest (also mit geöffneter Bremse) mehr als 85% des Testmoments, wird der Bremsentest mit Alarm 20095 abgebrochen. Damit wird sicher gestellt, dass der Motor auch bei defekter Bremse die Achse halten kann.

Wird der Bremsentest unter Verwendung des Antriebsparameters p1532 (MD36968 \$MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL Bit0 = 0) durchgeführt, erhöht sich die benötigte Sicherheitsreserve um das Doppelte der Differenz zwischen dem aktuellen Haltemoment und dem Wert im Parameter p1532.

Freigabe der entsprechenden Testfunktion über MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE Bit 1.

Korrespondiert mit:

MD36969: \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM

36967	SAFE_BRAKETEST_POS_TOL	A05	FBSI			
mm, Grad	Positionstoleranz Bremsentest (NC-geführt)	DOUBLE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Maximale Positionstoleranz für die Funktionsprüfung der Bremsenmechanik.
 Weicht die Achsposition um mehr als diese Toleranz von der Position bei Anwahl des Bremsentests ab, so wird die Funktionsprüfung der Bremsenprüfung abgebrochen.
 Freigabe der entsprechenden Testfunktion über MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE, Bit 1.

36968	SAFE_BRAKETEST_CONTROL	A05	-			
-	Erweiterte Einstellungen für den Bremsentest	UDWORD	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0	0	0x7	7/2	M

Beschreibung: Erweiterte Einstellungen für den NC-geführten und SINAMICS Bremsentest.
 Bit 0: Auswahl des Mittelwertes für die Momentenbegrenzung
 = 0: Als Mittelwert der Momentenbegrenzung wird der Antriebsparameter p1532 verwendet
 = 1: Als Mittelwert der Momentenbegrenzung wird das gemessene Moment zum Zeitpunkt der Anwahl des Bremsentests verwendet
 Bit 1: Kriterium für das Erreichen der Momentengrenze in PLC
 = 0: Der Momentengrenzwert muss während des programmierten Verfahrenswegs erreicht werden
 = 1: Der Momentengrenzwert muss während der programmierten Zeit (PLC) erreicht werden
 Bit 2: Auswahl des Positionierverhaltens am Ende des SINAMICS Bremsentests
 = 0: Positionieren auf die aktuelle Achsposition
 = 1: Positionieren auf die letzte programmierte Achsposition

36969	SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM	A05	FBSI			
kgm ²	Bezugsgröße für Haltemoment Bremsentest	DOUBLE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	S

Beschreibung: Einstellung der Bezugsgröße für Drehmomente
 Alle relativ angegebenen Drehmomente beziehen sich auf diese Bezugsgröße.
 Bei diesem MD handelt es sich um ein Abbild des Antriebsparameters p2003

36970	SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT	A01	FBSI			
-	Eingangszuordnung SBH/SG-Abwahl	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der NCK-Eingang zur An-/Abwahl der Funktionen SBH und SG definiert.
 Signal bedeutet
 = 0 SG oder SBH ist angewählt
 = 1 SG und SBH sind abgewählt
 Aufbau (allgemein):

2.3 NC-Maschinendaten

Die Maschinendaten zur Zuordnung der sicherheitsgerichteten Eingänge sind folgendermaßen aufgebaut:

\$MA_SAFE..._INPUT = is mm xx nnH

	Bitposition	zulässige Werte	Bedeutung
i	31...28	= 0	Signal nicht invertieren vor Verarbeitung
		= 8	Signal invertieren vor Verarbeitung
s	27...24	= 4	Zuordnung zu SPL-Schnittstelle
mm	23...16	= 1	Adressierung der internen SPL-Schnittstelle \$A_OUTSI
		= 2	Adressierung der externen SPL-Schnittstelle \$A_INSE
xx	15...8	= 1...6	Nummer des Systemvariablenworts
nn	7...0	= 1...20H	Bitnummer im Systemvariablenwort

Sonderfälle:

- Eingabe von 0 bedeutet: es ist keine Zuordnung vorhanden, der Eingang bleibt fest auf 0, SG und SBH sind nicht abwählbar.
- Eingabe von 80 00 00 00 bedeutet: es ist keine Zuordnung vorhanden, der Eingang bleibt fest auf 1
- Mehrere Eingangssignale können auf die gleiche Systemvariable parametrisiert werden.

36971	SAFE_SS_DISABLE_INPUT	A01	FBSI			
-	Eingangszuordnung SBH-Abwahl	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Zuordnung des NCK-Eingangs für die Abwahl der Funktion sicherer Betriebshalt.

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Eingangszuordnung zu den sicheren Funktionen, wenn entweder sichere Geschwindigkeit oder sicherer Betriebshalt aktiviert wurde.

Signal bedeutet

= 0 sicherer Betriebshalt wird angewählt

= 1 sicherer Betriebshalt wird abgewählt (nur wenn von anderen Funktionen kein STOP C, D oder E ausgelöst wurde)

Sonderfälle:

- Wenn SG und SBH abgewählt wurden (siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT), dann ist dieser Eingang ohne Bedeutung.

36972	SAFE_VELO_SELECT_INPUT	A01	FBSI			
-	Eingangszuordnung SG-Auswahl	UDWORD	POWER ON			
-						
-	2	0, 0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Datum werden die beiden Eingänge zur Auswahl von SG1, SG2, SG3 oder SG4 definiert.

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

n = 1, 0 steht für Bit 1, 0 zur Auswahl von SG1 bis SG4

Zuordnung der Eingangsbits zu den sicheren Geschwindigkeiten:

Bit 1	Bit 0	ausgewählte SG
0	0	SG1
0	1	SG2
1	0	SG3
1	1	SG4

36973	SAFE_POS_SELECT_INPUT	A01	FBSI
-	Eingangszuordnung SE-Auswahl	UDWORD	POWER ON
-			
-	0	0x00000000	0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Eingang für die Auswahl der sicheren Endlage 1 oder 2 definiert.

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Signal bedeutet

= 0 SE1 ist aktiv

= 1 SE2 ist aktiv

36974	SAFE_GEAR_SELECT_INPUT	A01	FBSI
-	Eingangszuordnung Übersetzungsanwahl	UDWORD	POWER ON
-			
-	3	0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Eingangszuordnung für die Auswahl der Übersetzung (Getriebestufe).

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

n = 2, 1, 0 steht für Bit 2, 1, 0 zur Auswahl der Getriebestufe 1 bis 8

Bit 2	Bit 1	Bit 0	aktive Getriebestufe
0	0	0	Stufe 1
0	0	1	Stufe 2
0	1	0	Stufe 3
...
1	1	1	Stufe 8

36977	SAFE_EXT_STOP_INPUT	A01	FBSI
-	Eingangszuordnung externe Bremsanforderung	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die NCK-Eingänge zur An-/Abwahl der externen Bremsanforderungen definiert.

n = 0, 1, 2, 3 steht für die verschiedenen Bremsarten

n = 0: Zuordnung für "Abwahl externer Stop A" (SH, Impulslöschung)

n = 1: Zuordnung für "Abwahl externer Stop C" (Bremsen an der Stromgrenze/AUS3-Rampe)

n = 2: Zuordnung für "Abwahl externer Stop D" (Bahnbremsen)

n = 3: Zuordnung für "Abwahl externer Stop E" (ESR + Bahnbremsen)

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Sonderfälle:

- Das Signal "Abwahl externer Stop A" kann nicht invertiert parametrierbar werden. Im Fehlerfall wird ein Parametrierfehler gemeldet.

36978	SAFE_OVR_INPUT	A01	FBSI
-	Eingangszuordnung SG-Override	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Zuordnung der NCK-Eingänge für die Korrektur des Grenzwertes der sicheren Geschwindigkeit 2 und 4.

Aufbau: siehe MD36970 \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

n = 3, 2, 1, 0 steht für zur Korrektur-Auswahl Bit 3, 2, 1, 0

2.3 NC-Maschinendaten

Zuordnung der Eingangsbits zu den SG-Korrekturwerten:

Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
0	0	0	0	Korrektur 0 ist angewählt
0	0	0	1	Korrektur 1 ist angewählt
bis ...				
1	1	1	1	Korrektur 15 ist angewählt

Der Korrekturfaktor selbst (Prozentwert) wird über folgende Maschinendaten festgelegt:

MD36932: \$MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[n]

Hinweis:

Die Funktion "Korrektur sichere Geschwindigkeit" wird über MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 5 freigegeben.

Korrespondiert mit:

MD36932: \$MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[n]

36980	SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT	A01	FBSI			
-	Ausgangszuordnung SBH/SG aktiv	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Zuordnung des Ausgangs für die Meldung des Zustands der Funktion sichere Geschwindigkeit und sicherer Betriebshalt.

Signal bedeutet:

- = 0 SG und SBH sind nicht aktiv
- = 1 SG oder SBH ist aktiv

Aufbau (allgemein):

Die Maschinendaten zur Zuordnung der sicherheitsgerichteten Ausgänge sind folgendermaßen aufgebaut:

\$MA_SAFE_..._OUTPUT = is mm xx nnH

	Bitposition	zulässige Werte	Bedeutung
i	31...28	= 0 = 8	Signal nicht invertieren vor Ausgabe Signal invertieren vor Ausgabe
s	27...24	= 4	Zuordnung zu SPL-Schnittstelle
mm	23...16	= 1	Adressierung der internen SPL-Schnittstelle \$A_INSI
xx	15...0	= 1...6	Nummer des Systemvariablenworts
nn	7...0	= 1...20H	Bitnummer im Systemvariablen-Wort

Sonderfälle:

- Eingabe von 0 bedeutet:
Es ist keine Zuordnung vorhanden, der Ausgang wird nicht beeinflusst
- Eingabe von 80 00 00 00 bedeutet: es ist keine Zuordnung vorhanden, der Ausgang bleibt fest auf 1
- Wird ein einzelnes Ausgangssignal auf eine Systemvariable gelegt, so gilt:
Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet.
- Werden mehrere Ausgangssignale auf die gleiche Systemvariable gelegt, so gilt:
Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das betreffende Signal zunächst invertiert. Die (ggf.invertierten) Ausgangssignale werden dann UND-verknüpft, das Ergebnis wird in die Systemvariable eingetragen.

36981	SAFE_SS_STATUS_OUTPUT	A01	FBSI			
-	Ausgangszuordnung SBH aktiv	UDWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Ausgang oder die Systemvariable für die Meldung "SBH aktiv" bestimmt.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Signal bedeutet

= 0 SBH ist nicht aktiv

= 1 SBH ist aktiv

36982	SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung aktive SG-Auswahl	UDWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge oder die Systemvariablen für die Meldungen "SG aktiv Bit 0" und "SG aktiv Bit 1" bestimmt.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

n = 1, 0 steht für SG aktiv Bit 1, 0

Bit 1 Bit 0 bedeutet:

= 0 = 0 SG1 aktiv, wenn SBH/SG aktiv und SBH nicht aktiv ist

SBH aktiv, wenn SBH/SG aktiv und SBH aktiv ist

= 1 = 0 SG2 aktiv

= 0 = 1 SG3 aktiv

= 1 = 1 SG4 aktiv

36985	SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung n < n_x	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Ausgang oder die Systemvariable für die Meldung "n < nx" bestimmt.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Signal bedeutet

= 0 Istdrehzahl größer als Grenzgeschwindigkeit in MD36946 \$MA_SAFE_VELO_X

= 1 Istdrehzahl kleiner oder gleich als Grenzgeschwindigkeit

Korrespondiert mit:

MD36946: \$MA_SAFE_VELO_X

36987	SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Achse sicher referenziert	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Ausgang für die Meldung "Achse sicher referenziert" angegeben.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Signal bedeutet

= 0 Achse ist nicht sicher referenziert (d.h. die sichere Endlagenüberwachung ist inaktiv!)

= 1 Achse ist sicher referenziert

2.3 NC-Maschinendaten

36988	SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 + bis SN4 +	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockensignale SN1 + bis SN4 + angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht der Zuordnung für Plusnocken SN1 +, SN2 +, SN3 +, SN4 +
 Signal bedeutet
 = 0 Achse steht links vom Nocken (Istwert < Nockenposition)
 = 1 Achse steht rechts vom Nocken (Istwert > Nockenposition)
 Sonderfälle:
 • Wenn ein Nocken negiert und mit einem weiteren Nocken auf einen Ausgang gelegt wird, dann wird UND-verknüpft und es entsteht ein einziges Nockensignal zur Bereichserkennung.

36989	SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 - bis SN4 -	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Minusnocken SN1 - bis SN4 - definiert.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht der Zuordnung für Minusnocken SN1 -, SN2 -, SN3 -, SN4 -
 Signal bedeutet
 = 0 Achse steht links vom Nocken (Istwert < Nockenposition)
 = 1 Achse steht rechts vom Nocken (Istwert > Nockenposition)
 Sonderfälle:
 • Wenn ein Nocken negiert und mit einem weiteren Nocken auf einen Ausgang gelegt wird, dann wird UND-verknüpft und es entsteht ein einziges Nockensignal zur Bereichserkennung.

36990	SAFE_ACT_STOP_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung des aktiven Stop	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Zuordnung der Ausgangssignale für die Anzeige des momentan aktiven Stops.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 Index 0: Zuordnung für "Stop A/B aktiv"
 Index 1: Zuordnung für "Stop C aktiv"
 Index 2: Zuordnung für "Stop D aktiv"
 Index 3: Zuordnung für "Stop E aktiv"

36992	SAFE_CROSSCHECK_CYCLE	A01, A08	FBSI
s	Anzeige achsspezifischer kreuzweiser Vergleichstakt	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	- - ReadOnly S

Beschreibung: Anzeigedatum:
 Effektiver achsspezifischer Vergleichstakt in Sekunden.
 Der Takt ergibt sich aus MD10091 \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME und der Anzahl der kreuzweise zu vergleichenden Daten.

36993	SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE	A08	FBSI
-	Datum/Uhrzeit letzte Änderung SI-Achs-MD	STRING	POWER ON
-			
-	7	, , , , , ,	- - ReadOnly S

Beschreibung: Anzeigedatum:
Datum und Uhrzeit der letzten Konfigurationsänderung sicherheitsrelevanter NCK-Achs-Maschinendaten.
Aufgezeichnet werden Änderungen der Maschinendaten, die in die achsspezifischen Checksummen MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[] eingerechnet werden.

36995	SAFE_STANDSTILL_POS	EXP, A08	FBSI
-	Stillstandsposition	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - ReadOnly S

Beschreibung: In diesem MD wird die aktuelle Stillstandsposition angezeigt.
Um beim nächsten Einschalten der Steuerung das Referenzieren der Achse auf Plausibilität prüfen zu können, wird die aktuelle Achsposition bei folgenden Ereignissen nichtflüchtig gespeichert:

- bei der Anwahl des sicheren Betriebshaltes (SBH)
- zyklisch bei aktiviertem SE/SN

Sonderfälle:

- Wenn das MD manuell geändert wird, dann wird dies beim nächsten Einschalten und Prüfen auf Plausibilität erkannt. Nach dem Referenzieren ist wieder eine Anwenderzustimmung erforderlich.

36997	SAFE_ACKN	A08	FBSI
-	Anwenderzustimmung	UDWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0x0 0xFFFFFFFF 7/2 M

Beschreibung: In diesem Datum wird der Status der Anwenderzustimmung angezeigt.
Die Anwenderzustimmung kann vom Anwender über ein entsprechendes Bild gegeben bzw. weggenommen werden.
Wenn softwareintern erkannt wird, dass der Bezug zur Maschine verlorengegangen ist, dann wird sie "automatisch" weggenommen (z.B. beim Getriebeschalten, oder wenn beim Referenzieren der Plausibilitätsvergleich mit der abgespeicherten Stillstandsposition fehlschlägt).
Sonderfälle:

- Wenn das MD manuell geändert wird, dann wird dies beim nächsten Einschalten und Prüfen auf Plausibilität erkannt. Nach dem Referenzieren ist wieder eine Anwenderzustimmung erforderlich.

36998	SAFE_ACT_CHECKSUM	A01, A08	FBSI
-	Ist-Prüfsumme	UDWORD	POWER ON
-			
-	3	0, 0, 0	0x00000000 0xFFFFFFFF ReadOnly S

Beschreibung: Hier wird die nach PowerOn oder bei RESET berechnete Ist-Prüfsumme über die aktuellen Werte der sicherheitsrelevanten Maschinendaten eingetragen.
Zuordnung der Feldindizes:
Index 0: achsspezifische Überwachungsfunktionen
Index 1: HW-Komponentenkennungen
Index 2: Antriebszuordnung

2.3 NC-Maschinendaten

36999	SAFE_DES_CHECKSUM		A01, A08	FBSI		
-	Soll-Prüfsumme		UDWORD	POWER ON		
-						
-	3	0, 0, 0	0x00000000	0xFFFFFFFF	7/1	M

Beschreibung: In diesem Datum steht die bei der letzten Maschinenabnahme gespeicherte Soll-Prüfsumme über die aktuellen Werte der sicherheitsrelevanten Maschinendaten.
 Zuordnung der Feldindizes:
 Index 0: achsspezifische Überwachungsfunktionen
 Index 1: HW-Komponentenkennungen
 Index 2: Antriebszuordnung

37000	FIXED_STOP_MODE		A10	-		
-	Modus Fahren auf Festanschlag		UBYTE	POWER ON		
CTEQ						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Aktivierung von Teilfunktionen von "Fahren auf Festanschlag".
 Bit 0: reserviert
 Bit 1: Freigabe des Sicherer Bremsentests (NC-geführt)
 = 0: Sicherer Bremsentest nicht verfügbar
 = 1: Sicherer Bremsentest kann von der PLC gesteuert durchgeführt werden
 Hinweis: Der Anwender muss sicherstellen, dass Fahren auf Festanschlag und Sicherer Bremsentest nicht gleichzeitig vorgegeben werden.

37002	FIXED_STOP_CONTROL		A10	F1		
-	Ablaufkontrolle für Fahren auf Festanschlag		UBYTE	POWER ON		
-						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Ablaufkontrolle für Fahren auf Festanschlag.
 Bit 0: Verhalten bei Impulssperre am Anschlag
 = 0: Fahren auf Festanschlag wird abgebrochen
 = 1: Fahren auf Festanschlag wird unterbrochen, d.h. der Antrieb wird kraftlos.
 Sobald die Impulssperre wieder aufgehoben wird, drückt der Antrieb wieder mit dem begrenzten Moment.
 Steuerung der Momentenaufschaltung siehe Bit 1.
 Bit 1: Verhalten nach Impulssperre am Anschlag
 = 0: Das Moment wird sprungförmig aufgeschaltet
 = 1: Das Moment wird rampenförmig aufgeschaltet (siehe MD37012 \$MA_FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME)

37010	FIXED_STOP_TORQUE_DEF		A10	-		
%	Voreinstellung Festanschlag-Klemmoment		DOUBLE	POWER ON		
CTEQ						
-	-	5.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: In dieses Maschinendatum wird das Klemmoment in % vom maximalen Motormoment eingetragen (entspricht bei VSA % vom max. Stromsollwert).
 Das Klemmoment ist wirksam, sobald der Festanschlag erreicht bzw. das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.1 (Festanschlag erreicht quittieren) gesetzt wurde.
 Der eingegebene Wert dient als Voreinstellung und ist nur wirksam, solange

- mit dem Befehl FXST[x] kein Klemmoment programmiert wurde.
- das Klemmoment über das SD 43510: FIXED_STOP_TORQUE nicht verändert wurde (nach Erreichen des Festanschlags).

Bei "Fahren auf Festanschlag" mit einem analogen Antrieb (611-A) und festem Klemmoment sollte die im Antrieb eingestellte Momentengrenze gleich der im MD37070 \$MA_FIXED_STOP_ANA_TORQUE eingegebenen Grenze sein.

Korrespondiert mit:

MD37070 \$MA_FIXED_STOP_ANA_TORQUE

SD 43510: FIXED_STOP_TORQUE

37012	FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME	A10	-			
s	Zeitdauer bis zum Erreichen der geänderten Momentengrenze	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Zeitdauer in Sekunden bis zum Erreichen der geänderten Momentengrenze.
Der Wert 0.0 deaktiviert die Rampenfunktion.

37014	FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR	A10	TE3			
-	Anpassfaktor Momentengrenze	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Anpassfaktor-Momentengrenze.
Mit diesem Faktor kann die Momentengrenze von gekoppelten Slaveachsen (MD 37250) zusätzlich gewichtet werden.
Damit können auch bei unterschiedlichen Motoren die Momentengrenzen in allen gekoppelten Achsen gleich gehalten werden.

37020	FIXED_STOP_WINDOW_DEF	A05, A10	-			
mm, Grad	Voreinstellung Festanschlag-Überwachungsfenster	DOUBLE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	1.0	0.0	1.0e15	7/2	M

Beschreibung: In dieses Maschinendatum wird die Voreinstellung für das Stillstandsüberwachungsfenster am Festanschlag eingetragen.
Die Festanschlags-Überwachung ist wirksam, sobald der Festanschlag erreicht wurde, d. h. NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) ist gesetzt.
Wird die Position, an der der Festanschlag erkannt wurde, um mehr als die im MD37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF angegebene Toleranz verlassen, so wird der Alarm 20093 "Festanschlags-Überwachung hat angesprochen" ausgegeben und die Funktion "FXS" abgewählt.
Der eingegebene Wert dient als Voreinstellung und ist nur wirksam, solange

- mit dem Befehl FXSW[x] kein Festanschlags-Überwachungsfenster programmiert wurde.
- das Festanschlags-Überwachungsfenster über das SD 43520: FIXED_STOP_WINDOW nicht verändert wurde (nach Erreichen des Festanschlags).

Korrespondiert mit:
SD43520 \$SA_FIXED_STOP_WINDOW (Festanschlags-Überwachungsfenster)

37030	FIXED_STOP_THRESHOLD	A10	-			
mm, Grad	Schwelle für Festanschlagserkennung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	2.0	0.0	1.0e15	7/2	M

Beschreibung: Schwellwert für die Festanschlagserkennung.

2.3 NC-Maschinendaten

Als Kriterium für das Erreichen des Festanschlags wird die Konturabweichung auf diese Schwelle geprüft. Für digitale Antriebe wird als weitere Bedingung das Erreichen der eingestellten Momentengrenze abgewartet.

Dieses Maschinendatum ist nur wirksam, wenn MD37040 \$MA_FIXED_STOP_BY_SENSOR = 0 ist. Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) wird gesetzt, wenn die axiale Konturabweichung den im MD37030 \$MA_FIXED_STOP_THRESHOLD eingegebenen Wert überschritten hat.

Nicht relevant bei:

MD37040 \$MA_FIXED_STOP_BY_SENSOR = 1

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht)

37040	FIXED_STOP_BY_SENSOR	A10	-			
-	Festanschlagserkennung über Sensor	BYTE	SOFORT			
CTEQ						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird festgelegt, wie das Kriterium "Festanschlag erreicht" ermittelt wird.

Eine Änderung des Maschinendatums wird bei der nächsten Anwahl von Fahren auf Festanschlag wirksam.

MD=0
Das Kriterium "Festanschlag erreicht" wird intern aufgrund der axialen FIXED_STOP_THRESHOLD ermittelt.

MD=1
Das Kriterium "Festanschlag erreicht" wird über einen externen Sensor ermittelt und der NC über das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.2 (Sensor Festanschlag) mitgeteilt.

MD=2
Das Kriterium "Festanschlag erreicht" wird angenommen, wenn entweder die Konturüberwachung (gem MD = 0) oder das Signal des externen Sensors (gem. MD = 1) angesprochen hat.

MD=3
Auslösung durch Bewegungsanalyse (nur alternativ zur Auslösung durch Sensor)
Korrespondierend mit:
MD37030 \$MA_FIXED_STOP_THRESHOLD
(Schwelle für Festanschlagserkennung)
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.2 (Sensor Festanschlag)

37050	FIXED_STOP_ALARM_MASK	A05, A10	-			
-	Freigabe der Festanschlagsalarme	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	1	0	31	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird festgelegt, ob die Alarmer 20091 "Festanschlag nicht erreicht", 20094 "Festanschlag abgebrochen" und 25042 "FOC: Stillstandsüberwachung" gemeldet werden.

MD= 0
unterdrücken Alarm 20091 "Festanschlag nicht erreicht"

MD= 2
unterdrücken Alarmer 20091 "Festanschlag nicht erreicht" und

20094 "Festanschlag abgebrochen" (ab SW-Stand 4)
 MD= 3
 unterdrücken Alarm 20094 "Festanschlag abgebrochen" (ab SW-Stand 4)
 Wert 8 hinzuaddieren
 unterdrücken Alarm 25042 "FOC: Stillstandsüberwachung" (ab SW-Stand 7)
 Wert 16 hinzuaddieren
 Alarm 20095 nur auslösen, wenn das Bremsentestmoment kleiner als das Haltemoment ist
 Unabhängig von der Einstellung der Alarmmaske können Fehler beim Anfahren des Festanschlags aus der Statusvariablen \$AA_FXS gelesen werden.
 Standard: 1 = Alarme 20091, 20094 und 25042 werden ausgelöst

37052	FIXED_STOP_ALARM_REACTION	A05, A10	-
-	Reaktion bei Festanschlagsalarmen	UBYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	-	7/1
			M

Beschreibung: Verhalten des VDI-Signals "BAG betriebsbereit" bei Festanschlagsalarmen:
 Bitwert = 0: "BAG betriebsbereit" wird gelöscht (Antriebe stromlos)
 Bitwert = 1: "BAG betriebsbereit" bleibt aktiv
 Bit0: Alarm 20090 Fahren auf Festanschlag nicht möglich
 Bit1: Alarm 20091 Festanschlag nicht erreicht
 Bit2: Alarm 20092 Fahren auf Festanschlag noch aktiv
 Bit3: Alarm 20093 Stillstandsüberwachung am Anschlag hat ausgelöst
 Bit4: Alarm 20094 Fahren auf Festanschlag abgebrochen
 Alle anderen Bits haben keine Bedeutung.
 Standard: 0 = Alle Alarme schalten die Antriebe stromlos

37060	FIXED_STOP_ACKN_MASK	A10	-
-	Beachtung von PLC-Quittierungen für Fahren auf Festanschlag	UBYTE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0x0	0x0
-	-	0x3	7/2
			M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird festgelegt, ob während der Funktion "Fahren auf Festanschlag" auf Quittierungen der PLC gewartet wird oder nicht.
 Bit 0 = 0
 Nachdem die NC das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.4 (Fahren auf Festanschlag aktivieren) an die PLC übergeben hat, startet sie die programmierte Verfahrbewegung.
 Bit 0 = 1
 Nachdem die NC das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.4 (Fahren auf Festanschlag aktivieren) an die PLC übergeben hat, wartet die NC auf eine Quittierung durch die PLC mit dem Nahtstellensignal DB31, ... DBX3.1 (Fahren auf Festanschlag freigeben) und startet dann die programmierte Verfahrbewegung.
 Bei analogen Antrieben sollte Bit 0 = 1 gesetzt sein, damit die Bewegung nicht gestartet wird, bevor das Moment im Antrieb durch die PLC begrenzt wurde.
 Bit 1 = 0
 Nachdem die NC das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) an die PLC übergeben hat, erfolgt der Satzwechsel.
 Bit 1 = 1
 Nachdem die NC das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) an die PLC übergeben hat, wartet die NC auf eine Quittierung durch die PLC mit dem Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.1 (Festanschlag erreicht quittieren), gibt das programmierte Moment aus und führt dann den Satzwechsel durch.

2.3 NC-Maschinendaten

Bei analogen Antrieben sollte das Bit 1 gesetzt sein, damit die PLC den Antrieb in den momentengeregelten Betrieb umschalten kann, wenn ein programmierbares Klemmoment vorgegeben werden soll.

Bei digitalen Antrieben (PROFIdrive) kann der Ablauf der Funktion "Fahren auf Festanschlag" auch ohne Quittierungen erfolgen, dadurch wird Programmlaufzeit gespart.

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.4 (Fahren auf Festanschlag aktivieren)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX3.1 (Fahren auf Festanschlag freigeben)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.1 (Festanschlag erreicht quittieren)

37070	FIXED_STOP_ANA_TORQUE			A10	-	
%	Momentengr. beim Anfahren des Festanschl. für analoge Antriebe			DOUBLE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	5.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Nur bei Analog-Antrieben (Nicht relevant bei digitalen Antrieben PROFIdrive):

Mit dem Maschinendatum wird eine NC-interne Momentengrenze für analoge Antriebe festgelegt. Sie wird in % vom max. Moment des Antriebs angegeben (entspricht bei VSA % vom max. Stromsollwert).

Diese Momentengrenze ist in der NC vom Start der Bewegung (Beschleunigungsmoment) bis zum Erreichen des Festanschlags wirksam.

Die Momentengrenze muss in ihrer Wirkung der im Antrieb eingestellten Momentengrenze entsprechen.

Diese Momentengrenze ist notwendig, damit

- beim Umschalten vom drehzahl- in den Strom- bzw. momentengeregelten Betrieb, das Moment nicht springt.
- in der NC die Beschleunigung auf den richtigen Wert reduziert wird.

37080	FOC_ACTIVATION_MODE			A10	-	
-	Grundstellung der modalen Momenten-/Kraftbegrenzung.			UBYTE	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem MD wird die Grundstellung der modalen Momenten-/Kraftbegrenzung nach Reset und PowerOn eingestellt:

Bit 0: Verhalten nach PowerON

= 0 : FOCOF

= 1 : FOCON (modal)

Bit 1: Verhalten nach Reset

= 0 : FOCOF

= 1 : FOCON (modal)

Standardeinstellung: FOCOF nach Reset und PowerOn

37090	COLLISION_EXT_AXIS_MASK			EXP	-	
-	Einstellungen der externen Kollisionsvermeidung.			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x1	0x0	0x3	7/2	M

Beschreibung:

Einstellungen der externen Kollisionsvermeidung:

Bit 0: Bremsverhalten

= 0 : Brems signale werden ignoriert

= 1 : Brems signale wirken

Bit 1: reserviert

37100	GANTRY_AXIS_TYPE			A01, A10	G1, TE1, Z3	
-	Gantry-Achsdefinition			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0	0	33	7/2	M

Beschreibung: Allgemein: Dezimaldarstellung, mit a b

a

0: Führungssachse

1: Gleichlaufachse

b

0: keine Gantry-Achse

1: Achse ist in Gantry-Verbund 1

2: Achse ist in Gantry-Verbund 2

3: Achse ist in Gantry-Verbund 3

...

Es sind bis zu 8 Gantry-Verbände möglich.

Beispiele:

11: Achse ist Gleichlaufachse in Gantry-Verbund 1

2: Achse ist Führungssachse in Gantry-Verbund 2

12: Achse ist Gleichlaufachse in Gantry-Verbund 2

3: Achse ist Führungssachse in Gantry-Verbund 3

13: Achse ist Gleichlaufachse in Gantry-Verbund 3

Sonderfälle:

Alarm 10650 "Falsche Gantry-Maschinendaten" und 10651 "Gantry-Einheit unbestimmt" bei fehlerhafter Gantry-Achsdefinition.

Korrespondiert mit:

MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING (Gantry-Warngrenze)

MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR (Gantry-Abschaltgrenze)

MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF (Gantry-Abschaltgrenze beim Referenzieren)

37110	GANTRY_POS_TOL_WARNING			A05, A10	G1, Z3	
mm, Grad	Gantry-Warngrenze			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.0	-1e15	1e15	7/2	M

Beschreibung: Wert > 0

Bei Gantry-Achsen wird die Differenz der Lageistwerte von Führungs- und Gleichlaufachse stets überwacht.

Mit dem MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING ist ein Grenzwert für die Lageistwert-Differenz festzulegen, bei dessen Überschreitung die Warnung 10652 "Warngrenze überschritten" an den Bediener gemeldet wird. Die Gantry-Achsen werden jedoch steuerungsintern nicht stillgesetzt. Die Warnschwelle ist daher so zu wählen, dass die Maschine diese Lageistwert-Differenz der Gantry-Achsen noch problemlos verkraften kann.

Desweiteren wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.3 (Gantry-Warngrenze überschritten) an die PLC auf "1" gesetzt. Damit können vom PLC-Anwenderprogramm bei Überschreitung der Warngrenze die notwendigen Maßnahmen (z.B. Programmunterbrechung am Satzende) angestoßen werden.

Sobald die aktuelle Lageistwert-Differenz wieder unterhalb der Warngrenze liegt, wird die Meldung gelöscht und das Nahtstellensignal "Gantry-Warngrenze überschritten" zurückgesetzt.

Einfluss der Gantry-Warngrenze auf den Gantry-Synchronisationslauf:

2.3 NC-Maschinendaten

Beim Gantry-Synchronisationslauf wird die Lageistwertdifferenz zwischen Führungs- und Gleichlaufachse ermittelt. Ist die Abweichung kleiner der Gantry-Warngrenze, so wird die Synchronisationsbewegung der Gantry-Achsen steuerungsintern automatisch gestartet.

Ansonsten muss die Synchronisationsbewegung über die PLC-Nahtstelle angestoßen werden (Nahtstellensignal DB31, ... DBX29.4 (Gantry-Synchronisationslauf starten)).

Wert = 0

Bei MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING = 0 ist die Überwachung auf Überschreitung der Warngrenze unwirksam!

Der Gantry-Synchronisationslauf wird steuerungsintern nicht ausgelöst.

Sonderfälle:

Alarm 10652 "Warngrenze überschritten" bei Überschreitung der Gantry-Warngrenze.

Korrespondiert mit:

MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE Gantry-Achsdefinition

MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR Gantry-Abschaltgrenze

MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF

Gantry-Abschaltgrenze beim Referenzieren

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.3 (Gantry-Warngrenze überschritten)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX29.4 (Gantry-Synchronisationslauf starten)

37120	GANTRY_POS_TOL_ERROR			A05, A10	G1, Z3	
mm, Grad	Gantry-Abschaltgrenze			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-1e15	1e15	7/2	M

Beschreibung:

Bei Gantry-Achsen wird die Differenz der Lageistwerte von Führungs- und Gleichlaufachse stets überwacht. Mit dem MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR ist die maximal zulässige Lageistwertabweichung der Gleichlaufachse zur Führungsachse festzulegen, die der Gantry-Achsverbund noch haben darf. Die Überwachung mit diesem Grenzwert erfolgt nur, wenn der Gantry-Achsverbund bereits synchronisiert (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 = 1 (Gantry-Verbund ist synchronisiert)) ist; ansonsten wird der Wert von MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF verwendet.

Bei Überschreitung des Grenzwertes wird der Alarm 10653 "Fehlergrenze überschritten" gemeldet. Die Gantry-Achsen werden sofort steuerungsintern stillgesetzt, um Schäden an der Maschineneinrichtung zu vermeiden.

Desweiteren wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze überschritten) an die PLC auf "1" gesetzt.

Sonderfälle:

Alarmer 10653 "Fehlergrenze überschritten" bei Überschreitung der Gantry-Abschaltgrenze.

Korrespondiert mit:

MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE Gantry-Achsdefinition

MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING Gantry-Warngrenze

MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF

Gantry-Abschaltgrenze beim Referenzieren

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 (Gantry-Verbund ist synchronisiert)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze überschritten)

37130	GANTRY_POS_TOL_REF			A05, A10	G1, Z3	
mm, Grad	Gantry-Abschaltgrenze beim Referenzieren			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-1e15	1e15	7/2	M

Beschreibung: Bei Gantry-Achsen wird die Differenz der Lageistwerte von Führungs- und Gleichlaufachse stets überwacht. Mit dem MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF ist die maximal zulässige Lageistwertabweichung der Gleichlaufachse zur Führungssachse festzulegen, die überwacht wird, wenn der Gantry-Achsverbund noch nicht synchronisiert (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 = "0" (Gantry-Verbund ist synchronisiert)) ist.

Bei Überschreitung des Grenzwertes wird der Alarm 10653 "Fehlergrenze überschritten" gemeldet. Die Gantry-Achsen werden sofort steuerungsintern stillgesetzt, um Schäden an der Maschine zu vermeiden.

Desweiteren wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze überschritten) an die PLC auf "1" gesetzt.

Sonderfälle:
 Alarm 10653 "Fehlergrenze überschritten" bei Überschreitung der Gantry-Abschaltgrenze.
 Korrespondiert mit:
 MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE Gantry-Achsdefinition
 MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING Gantry-Warngrenze
 MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR Gantry-Abschaltgrenze
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 (Gantry-Verbund ist synchronisiert)
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze überschritten)

37135	GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR			A05, A10	-	
mm, Grad	Aktuelle Gantry-Abschaltgrenze			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Istwertdifferenz zwischen Masterachse und Folgeachse bei Alarm 10653.
 Führt nach Power On zum Alarm 10657.

37140	GANTRY_BREAK_UP			EXP, A01, A10	G1, Z3	
-	Gantry-Achsverbund lösen			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	0	-	7/2	M

Beschreibung: GANTRY_BREAK_UP = "0"
 Die Zwangskopplung des Gantry-Achsverbunds bleibt bestehen! Die Überwachung auf Überschreitung der Gantry-Warn- bzw. Abschaltgrenze ist wirksam!
 GANTRY_BREAK_UP = "1"
 Damit wird die Zwangskopplung des Gantry-Verbunds aufgehoben! Somit können alle Gantry-Achsen dieses Verbunds einzeln in den Betriebsarten JOG, AUTOMATIK und MDA verfahren werden. Die Überwachung auf Überschreitung der Gantry-Warn- bzw. Abschaltgrenze ist unwirksam! Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 "Gantry-Verbund ist synchronisiert" wird auf "0" gesetzt.

Achtung:
 Falls die Gantry-Achsen weiterhin mechanisch verbunden sind, kann in diesem Betriebszustand beim Verfahren der Führungs- oder Gleichlaufachse die Maschine beschädigt werden!
 Die Gantry-Achsen können nicht einzeln referenziert werden.

Korrespondiert mit:
 MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE Gantry-Achsdefinition
 MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING Gantry-Warngrenze
 MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF
 Gantry-Abschaltgrenze beim Referenzieren
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 (Gantry-Verbund ist synchronisiert)
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze überschritten)

2.3 NC-Maschinendaten

37150	GANTRY_FUNCTION_MASK			A10	-	
-	Gantry Funktionen			UDWORD	RESET	
-						
-	-	0x00	0	0x7	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Gantry-Funktionen eingestellt.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 = 0:
 Erweiterte Überwachung der Istwertdifferenz nicht aktiv.
 Ein im Nachfahren od. BREAK_UP entstandener Versatz zwischen Master- und Folgeachse wird bei der Überwachung der Istwertdifferenz nicht berücksichtigt.
 Keine Alarmausgabe 10657 falls Alarm 10563 vor Power Off.
 Bit 0 = 1:
 Erweiterte Überwachung der Istwertdifferenz ist aktiv.
 Ein im Nachfahren od. BREAK_UP entstandener Versatz zwischen Master- und Folgeachse wird bei der Überwachung der Istwertdifferenz berücksichtigt.
 Voraussetzung: Der Gantry-Verbund muss nach Steuerungshochlauf einmal referenziert bzw. synchronisiert werden.
 Alarmausgabe 10657 falls Alarm 10563 vor Power Off.
 Bit 1 = 0:
 Nullmarkensuchrichtung der Folgeachse analog zu MD34010
 Bit 1 = 1:
 Nullmarkensuchrichtung der Folgeachse gleich zur Leitachse
 Bit 2 = 0 :
 Alarm 10655 "Synchronisation läuft" wird ausgegeben
 Bit 2 = 1
 Alarm 10655 "Synchronisation läuft" wird nicht ausgegeben

37160	LEAD_FUNCTION_MASK			A10	M3	
-	Funktionen zur Leitwertkopplung			UDWORD	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0x01	0	0x3	1/1	M

Beschreibung: Mit diesem MD werden spezielle Funktionen der Leitwertkopplung eingestellt.
 Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:
 Bit 0 = 0:
 Totzeitkompensation bei Istwertkopplung nicht aktiv.
 Bit 0 = 1:
 Totzeitkompensation bei Istwertkopplung aktiv.
 Bei Istwertkopplung entsteht ein systematischer Positionsversatz zwischen Leit- und Folgeachse. Ursache hierfür ist die IPO/Lageregler-Totzeit zwischen den Istwerten der Leit- und Folgeachse.
 Ab SW Stand 6.4 kann dieser Positionsversatz durch eine lineare Extrapolation des Leitwertes kompensiert werden.
 Eventuelle Geschwindigkeitsschwankungen in der Leitachse können sich dabei verstärkt auf die Folgeachse auswirken.
 Das Bit ist für die entsprechende Leitachse zu setzen.
 Bit 1 = 0:
 Die Spindel-/Achssperre der Achse wirkt bei aktiver Leitwertkopplung nicht.
 Es wird die Spindel-/Achssperre der Leitachse wirksam.
 Bit 1 = 1:

Die Spindel-/Achssperre wirkt auch bei aktiver Leitwertkopplung auf diese Achse.
Das Bit ist für die entsprechende Folgeachse zu setzen.

37200	COUPLE_POS_TOL_COARSE	A05, A10	M3, S3, 2.4, 6.2
mm, Grad	Schwellwert für 'Synchronlauf grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M

Beschreibung: Im Synchronbetrieb wird die Lagedifferenz zwischen Folge- und Leitachse(n)-/spindel(n) überwacht (nur DV- und AV-Mode bzw. cmdpos und actpos bei CP-Programmierung).
Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob) wird gesetzt, wenn sich die aktuelle Lagedifferenz innerhalb des mit dem Schwellwert festgelegten Toleranzbandes befindet.
Desweiteren kann mit dem Schwellwert das Kriterium für den Satzwechsel beim Einschalten des Synchronbetriebs bzw. beim Ändern der Übersetzungsparameter während aktiver Kopplung bestimmt werden, falls als Satzwechselverhalten "Synchronlauf grob" festgelegt ist (siehe kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1 bzw. Sprachanweisung COUPDEF, WAITC, CPBC).
Wird der Wert "0" eingetragen, dann wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 "Synchronlauf grob" bei DV/AV-Mode bzw. cmd/actpos immer auf "1" gesetzt.
Korrespondiert mit:
kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
(Satzwechselverhalten im Synchronbetrieb)
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob)

37202	COUPLE_POS_TOL_COARSE_2	A05, A10	-
mm, Grad	Zweiter Schwellwert für 'Synchronlaufüberwachung grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M

Beschreibung: Generische Kopplung - Zweite Synchronlaufüberwachung der istwertseitigen Synchronlaufdifferenz bei Positionskopplungen - Schwellenwert grob.
Wird der Wert "0" eingetragen, dann ist die Überwachung inaktiv.
Ist der Wert ungleich "0", startet die Synchronlaufüberwachung (2), nachdem 'Synchronlauf grob' erreicht wurde:
Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX103.5 (Synchronlauf 2 grob) zeigt an, ob die istwertseitige Synchronlaufdifferenz den Schwellenwert einhält.
Wird der Schwellenwert nicht eingehalten, wird es mit dem abbrechbaren Showalarm 22026 angezeigt.
Korrespondiert mit:
MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE
NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob)

37210	COUPLE_POS_TOL_FINE	A05, A10	M3, S3, 2.4
mm, Grad	Schwellwert für 'Synchronlauf fein'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.5	0.0
		1.0e15	7/2
			M

Beschreibung: Im Synchronbetrieb wird die Lagedifferenz zwischen Folge- und Leitachse(n)-/spindel(n) überwacht (nur DV- und AV-Mode bzw. cmdpos und actpos bei CP-Programmierung).
Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein) wird gesetzt, wenn sich die aktuelle Lagedifferenz innerhalb des mit dem Schwellwert festgelegten Toleranzbandes befindet.

2.3 NC-Maschinendaten

Desweiteren wird mit dem Schwellwert das Kriterium für den Satzwechsel bei Anwahl des Synchronbetriebs bzw. beim Ändern der Übersetzungsparameter während aktiver Kopplung bestimmt, falls als Satzwechselverhalten "Synchronlauf fein" festgelegt ist (siehe kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1 bzw. Sprachanweisungen COUPDEF, WAITC, CPBC).

Wird der Wert "0" eingetragen, dann wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein) bei DV/AV-Mode bzw. cmd/actpos immer auf "1" gesetzt.

Korrespondiert mit:

kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1

(Satzwechselverhalten im Synchronbetrieb)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein)

37212	COUPLE_POS_TOL_FINE_2	A05, A10	-
mm, Grad	Zweiter Schwellwert für 'Synchronlaufüberwachung fein'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M

Beschreibung:

Generische Kopplung - Zweite Synchronlaufüberwachung der istwertseitigen Synchronlaufdifferenz bei Positionskopplungen - Schwellenwert fein.

Wird der Wert "0" eingetragen, dann ist die Überwachung inaktiv.

Ist der Wert ungleich "0", startet die Synchronlaufüberwachung (2), nachdem 'Synchronlauf fein' erreicht wurde:

Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX103.4 (Synchronlauf 2 fein) zeigt an, ob die istwertseitige Synchronlaufdifferenz den Schwellenwert einhält.

Wird der Schwellenwert nicht eingehalten, wird es mit dem abbrechbaren Showalarm 22025 angezeigt.

Korrespondiert mit:

MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein)

37220	COUPLE_VELO_TOL_COARSE	A05, A10	S3
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitstoleranz 'grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	60.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung:

Im Synchronbetrieb wird die Geschwindigkeitsdifferenz zwischen Folge- und Leitachse(n)/-spindeln überwacht (nur VV-Mode bzw. cmdvel bei CP-Programmierung).

Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob) wird gesetzt, wenn sich die aktuelle Geschwindigkeitsdifferenz innerhalb des mit dem Schwellwert festgelegten Toleranzbandes befindet.

Desweiteren wird mit dem Schwellwert das Kriterium für den Satzwechsel beim Einschalten des Synchronbetriebs bzw. beim Ändern der Übersetzungsparameter während aktiver Kopplung bestimmt, falls als Satzwechselverhalten "Synchronlauf grob" festgelegt ist (siehe kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1 bzw. Sprachanweisung COUPDEF, WAITC, CPBC).

Wird der Wert "0" eingetragen, dann wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob) bei VV-Mode bzw. cmdvel immer auf "1" gesetzt.

Korrespondiert mit:

kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1

(Satzwechselverhalten im Synchronbetrieb)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.1 (Synchronlauf grob)

37230	COUPLE_VELO_TOL_FINE	A05, A10	S3			
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitstoleranz 'fein'	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	30.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Im Synchronbetrieb wird die Geschwindigkeitsdifferenz zwischen Folge- und Leitachse(n)/-spindel(n) überwacht (nur VV-Mode bzw. cmdvel bei CP-Programmierung). Das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein) wird gesetzt, wenn sich die aktuelle Geschwindigkeitsdifferenz innerhalb des mit dem Schwellwert festgelegten Toleranzbandes befindet.

Desweiteren wird mit dem Schwellwert das Kriterium für den Satzwechsel bei Anwahl des Synchronbetriebs bzw. beim Ändern der Übersetzungsparameter während aktiver Kopplung bestimmt, falls als Satzwechselverhalten "Synchronlauf fein" festgelegt ist (siehe kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1 bzw. Sprachanweisung COUPDEF, WAITC, CPBC).

Wird der Wert "0" eingetragen, dann wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein) bei VV-Mode bzw. cmdvel immer auf "1" gesetzt.

Korrespondiert mit:

kanalspez. MD21320 \$MC_COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
(Satzwechselverhalten im Synchronbetrieb)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX98.0 (Synchronlauf fein)

37240	COUP_SYNC_DELAY_TIME	A05, A10	-			
s	Verzögerungszeit istwertseitiger Synchronlauf	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	2	60, 30	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Synchronspindelkopplung: Verzögerungszeit - Zeitüberwachung zum Erreichen des istwertseitigen Synchronlaufs nach Erreichen des sollwertseitigen Synchronlaufs.

MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0]: Zeit zum Erreichen von 'Synchronlauf fein'

MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1]: Zeit zum Erreichen von 'Synchronlauf grob'

Wird der Wert "0" eingetragen, dann ist die jeweilige Überwachung inaktiv

Korrespondiert mit:

MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE

MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE

MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

37250	MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD	A10	TE3			
-	Masterachse bei Drehzahlsollwertkopplung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	7/2	M

Beschreibung:

Projektierung einer Master-Slave Drehzahlsollwertkopplung erfolgt durch die Angabe der Maschinenachsnnummer, der zu diesem Slave zugehörigen Masterachse.

Korrespondiert mit:

MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

37252	MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR	A10	TE3			
-	Masterachse für Momentenaufteilung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Projektierung einer Momentenaufteilung zwischen der Master- und der Slaveachse erfolgt durch die Angabe der Maschinenachsnummer der zum Slave zugehörigen Masterachse.

Über den Momentenausgleichsregler wird eine gleichmäßige Momentaufteilung erreicht. Voraussetzung dafür ist, dass die Steuerung die Momenten-Istwerte der beteiligten Antriebe kennt (bei PROFIdrive muss das genutzte Telegramm diese Werte enthalten und übertragen, z.B. Telegramm 116 verwenden).

In der Standardeinstellung = 0 wird für die Momentenaufteilung die gleiche Masterachse wie bei der Drehzahlsollwertkopplung MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD verwendet.

Korrespondiert mit:

MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE
 MD37256 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN
 MD37258 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_I_TIME
 MD37268 \$MA_MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE

37253	MS_FUNCTION_MASK	A10	TE3			
-	Master-Slave Einstellungen	UDWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0x0	0	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Parametrierung Master-Slave Kopplung

Bit 0 = 0:
 Die Normierung von MD37256 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN, MD37260 \$MA_MS_MAX_CTRL_VELO ist um den Faktor 1s/Ipotakt kleiner als in der Dokumentation beschrieben.

Bit 0 = 1:
 Die Normierung von MD37256 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN, MD37260 \$MA_MS_MAX_CTRL_VELO entspricht der Dokumentation.

Bit 1 = 0:
 Bei MASLDEF entspricht die Masterachse für die Momentenausgleichsregelung der programmierten Achse

Bit 1 = 1:
 Bei MASLDEF entspricht die Masterachse für die Momentenausgleichsregelung der im MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR projektierten Achse.

37254	MS_TORQUE_CTRL_MODE	A10	TE3			
-	Verschaltung Momentenausgleichsregler	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: Der Ausgang des Momentenausgleichsreglers wird bei aktiver Momentenaufteilung auf

0: Master- und Slaveachse
 1: Slaveachse
 2: Masterachse
 3: Keine der Achsen
 aufgeschaltet.

Korrespondiert mit:

MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE

37255	MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION	A10	TE3			
-	Aktivierung Momentenausgleichsregler	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Der Momentenausgleichsregler kann entweder über das MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE oder über das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX24.4 (Momentenausgleichsregler ein) ein-/ausgeschaltet werden.

Voraussetzung für eine Nutzung des Momentenausgleichsreglers ist, dass die Steuerung die Momenten-Istwerte der beteiligten Antriebe kennt (bei PROFIdrive muss das genutzte Telegramm diese Werte enthalten und übertragen, z.B. Telegramm 116 verwenden).

Im Fall der PLC wird das MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE nur zur Projektierung der Verschaltung des Momentenausgleichsreglers verwendet.

0: Ein-/Ausschalten über das MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE

1: Ein-/Ausschalten über das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX24.4 (Momentenausgleichsregler ein)

37256	MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN	A10	TE3			
%	Verstärkungsfaktor Momentenregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Verstärkungsfaktor des Momentenausgleichsreglers

Der Verstärkungsfaktor wird als Verhältnis der maximalen lastseitigen Achsgeschwindigkeit der Slaveachse zum Normierungsmoment prozentual eingegeben.

Die maximale Achsgeschwindigkeit leitet sich aus dem MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO, das Schnittstellen-Normierungsmoment z.B. aus dem SINAMICS-Parameter P2003 ab.

Ist (bei Fremdantrieben) die Drehmoment-Schnittstellen-Normierung für die Steuerungs-Software unbekannt, so kann der Momentenausgleichsregler (Master-Slave) nicht verwendet werden.

Korrespondiert mit:

MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE

MD37258 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_I_TIME

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

37258	MS_TORQUE_CTRL_I_TIME	A10	TE3			
s	Nachstellzeit Momentenregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Nachstellzeit des Momentenausgleichsreglers

Erst beim P-Verstärkungsfaktor > 0 wird die Nachstellzeit wirksam.

Korrespondiert mit:

MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE

MD37256 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

37260	MS_MAX_CTRL_VELO	A10	TE3			
%	Begrenzung Momentenausgleichsregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	100.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Begrenzung Momentenausgleichsregler

2.3 NC-Maschinendaten

Der vom Momentenausgleichsregler berechnete Drehzahlsollwert wird begrenzt.
 Die in Prozent eingebbare Begrenzung bezieht sich auf MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO der Slaveachse.

Korrespondiert mit:
 MD37254 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_MODE
 MD37256 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN
 MD37258 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_I_TIME
 MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

37262	MS_COUPLING_ALWAYS_ACTIVE	A10	TE3			
-	Dauerhafte Master-Slave Kopplung	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Einschaltverhalten einer Master-Slave Kopplung.
 0: Temporäre Kopplung
 Die Kopplung wird über PLC-Nahtstellensignale und Sprachbefehle aktiviert/deaktiviert.
 1: Permanente Kopplung
 Die Kopplung wird dauerhaft über dieses Maschinendatum aktiviert.
 Die PLC-Nahtstellensignale und Sprachbefehle haben keine Auswirkung.
 Korrespondiert mit:
 MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD

37263	MS_SPIND_COUPLING_MODE	A10	TE3			
-	Koppelverhalten einer Spindel	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Koppelverhalten einer drehzahlgeregelten Spindel:
 0: Kopplung wird erst im Stillstand geschlossen/getrennt
 1: Kopplung wird bereits in der Bewegung geschlossen/getrennt
 Die Projektierung gilt sowohl für das Ein-/Ausschalten über NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX24.7 (MS aktivieren) wie auch MASLON, MASLOF, MASLOFs, MASLDEL

37264	MS_TENSION_TORQUE	A10	TE3			
%	Master-Slave Verspannmoment	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-100.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: Zwischen der Master- und der Slaveachse kann ein konstantes Verspannmoment in Prozent zum Normierungsmoment der Slaveachse prozentual eingegeben werden.
 Der hier eingetragene Wert leitet sich aus dem SINAMICS-Parameter P2003 ab.
 Voraussetzung für eine Nutzung des Verspannmoments ist ein aktiver Momentenausgleichsregler (vgl. MD37255 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION).
 Korrespondiert mit:
 MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 MD37266 \$MA_MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME
 MD37255 \$MA_MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION

37266	MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME	A10	TE3			
s	Filterzeitkonstante Verspannmoment	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Das Verspannmoment zwischen der Master- und der Slaveachse kann über ein PT1-Filter aufgeschaltet werden. Jede Änderung in MD37264 \$MA_MS_TENSION_TORQUE wird dann mit der Zeitkonstante des Filters ausgefahren.

In Standardeinstellung ist das Filter inaktiv, jede Momentenänderung wird ungefiltert wirksam.

Korrespondiert mit:

MD37264 \$MA_MS_TENSION_TORQUE

37268	MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE	A10	TE3			
%	Momentengewichtung der Slaveachse	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	50.0	1.0	100.0	7/2	M

Beschreibung:

Über die Gewichtung kann der Momentenbeitrag der Slaveachse zum Gesamtmoment projiziert werden. Damit kann eine unterschiedliche Momentenaufteilung zwischen der Slave- und der Masterachse realisiert werden.

Bei Motoren mit gleichem Nennmoment ist eine 50% zu 50% Momentaufteilung sinnvoll.

Der Momentenbeitrag der Masterachse ergibt sich implizit aus 100% - MD37268 \$MA_MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE.

Korrespondiert mit:

MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

MD37266 \$MA_MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME

37270	MS_VELO_TOL_COARSE	A10	TE3, Z3			
%	Master-Slave Geschwindigkeitstoleranz grob	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	5.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Toleranzfenster grob für die Differenzdrehzahl zwischen dem Master und Slave.

Liegt die Geschwindigkeitsdifferenz innerhalb des Toleranzfensters wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX96.4 (Master/ Slave Ausgleichr. aktiv) gesetzt.

Der Toleranzwert wird in Prozent von MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO eingegeben.

37272	MS_VELO_TOL_FINE	A10	TE3, Z3			
%	Master-Slave Geschwindigkeitstoleranz fein	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung:

Toleranzfenster fein für die Differenzdrehzahl zwischen dem Master und Slave.

Liegt die Geschwindigkeitsdifferenz innerhalb des Toleranzfensters, wird das NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX96.3 (Master/Slave grob) gesetzt.

Der Toleranzwert wird in Prozent von MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO eingegeben.

37274	MS_MOTION_DIR_REVERSE	A10	-			
-	Invertieren Verfahrrichtung Slaveachse	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Verfahrrichtung einer Slaveachse im gekoppelten Zustand invertieren.

0: Gleichsinnig zur Masterachse

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

1: Gegensinnig zur Masterachse

37300	NOCO_ENABLE	EXP, A01, A09			-	
-	Aktivierung der Nickkompensationswerte	UDWORD			NEW CONF	
-						
-	-	0x07	0x00	0x07	2/2	M

Beschreibung: Aktivierung der Aufschaltwerte der Nickkompensation

Bit 0 = 0:
MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 wirkt nicht
Bit 0 = 1:
MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 wirkt
Bit 1 = 0:
MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 wirkt nicht
Bit 1 = 1:
MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 wirkt
Bit 2 = 0:
MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 wirkt nicht
Bit 2 = 1:
MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 wirkt
Korrespondiert mit:
MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1
MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2
MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37302	NOCO_FILTER_TIME	EXP, A01, A09			-	
s	Zeitkonstante zur Glättung der Nickkompensationswerte	DOUBLE			NEW CONF	
-						
-	-	0.002	0.0	1.0	2/2	M

Beschreibung: Die Zeitkonstante wird verwendet zur Glättung der Aufschaltwerte der Nickkompensation. Die Glättung ist unwirksam, wenn die Zeitkonstante kleiner ist als 0.1 Lageregeltakte.

Korrespondiert mit:
MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1
MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2
MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3
MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1
MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2
MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37310	NOCO_INPUT_AX_1	EXP, A01, A09			-	
-	Maschinenachse, die eine Nickbewegung verursacht	DWORD			NEW CONF	
-						
-	-	0	0	31	2/2	M

Beschreibung: Nummer der Maschinenachse, die in dieser Achse eine Nickbewegung verursacht, um die Nickkompensation zu aktivieren. In Kombination mit MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 wirkt die Nickkompensation.

Korrespondiert mit:
MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME
MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1
MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1

37312	NOCO_ADAPT_AX_1			EXP, A01, A09	-	
-	Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung beeinflusst			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0	0	31	2/2	M

Beschreibung:

Nummer der Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung in dieser Achse beeinflusst.

In Kombination mit MD 37316 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_1 und MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 erfolgt die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn eine Maschinenachsnnummer und im MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1 ein Wert größer 1 parametrier ist.

Korrespondiert mit:

MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1

MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1

MD37316 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_1

MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1

37314	NOCO_ADAPT_NUM_1			EXP, A01, A09	-	
-	Anzahl der Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	1	1	3	2/2	M

Beschreibung:

Anzahl der Achspositionen, die für die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation verwendet werden.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen größer 1 und in MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.

Korrespondiert mit:

MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1

MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1

MD37316 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_1

MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1

37316	NOCO_ADAPT_POS_1			EXP, A01, A09	-	
mm	Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-	-	2/2	M

Beschreibung:

Positionen der Maschinenachse aus MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1, an denen die Nachgiebigkeitsfaktoren in MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 wirken.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen in MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1 größer 1 und in MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.

Korrespondiert mit:

MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1

MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1

MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1

MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1

37318	NOCO_COMPLIANCE_1			EXP, A01, A09	-	
-	Nachgiebigkeitsfaktor zur Nickkompensation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-0.000999	+0.000999	2/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Faktor zur Kompensation der Nickbewegung, die durch MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1 verursacht wird.

Nachgiebigkeitsfaktor = Nachgeben in der Position (m) / Beschleunigung (m/s²)

Ist keine positionsabhängige Adaption aktiv, so wirkt ausschließlich der Wert in MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1[0].

Bei aktiver positionsabhängiger Adaption wirken so viele Werte aus MD37318 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_1 wie in MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1 parametrisiert sind.

Korrespondiert mit:

- MD37300 \$MA_NOCO_ENABLE
- MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME
- MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1
- MD37312 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_1
- MD37314 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_1
- MD37316 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_1

37320	NOCO_INPUT_AX_2	EXP, A01, A09	-			
-	Maschinenachse, die eine Nickbewegung verursacht	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	31	2/2	M

Beschreibung: Nummer der Maschinenachse, die in dieser Achse eine Nickbewegung verursacht, um die Nickkompensation zu aktivieren. In Kombination mit MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 wirkt die Nickkompensation.

Korrespondiert mit:

- MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME
- MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2
- MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2

37322	NOCO_ADAPT_AX_2	EXP, A01, A09	-			
-	Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung beeinflusst	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	31	2/2	M

Beschreibung: Nummer der Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung in dieser Achse beeinflusst.

In Kombination mit MD 37326 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_2 und MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 erfolgt die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn eine Maschinenachsnnummer und im MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2 ein Wert größer 1 parametrisiert ist.

Korrespondiert mit:

- MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2
- MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2
- MD37326 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_2
- MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2

37324	NOCO_ADAPT_NUM_2	EXP, A01, A09	-			
-	Anzahl der Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	3	2/2	M

Beschreibung: Anzahl der Achspositionen, die für die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation verwendet werden.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen größer 1 und in MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.

Korrespondiert mit:

MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2
 MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2
 MD37326 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_2
 MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2

37326	NOCO_ADAPT_POS_2	EXP, A01, A09	-
mm	Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-
			2/2 M

Beschreibung:

Positionen der Maschinenachse aus MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2, an denen die Nachgiebigkeitsfaktoren in MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 wirken.

Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen in MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2 größer 1 und in MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.

Korrespondiert mit:

MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2
 MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2
 MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2
 MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2

37328	NOCO_COMPLIANCE_2	EXP, A01, A09	-
-	Nachgiebigkeitsfaktor zur Nickkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-0.000999
			+0.000999
			2/2 M

Beschreibung:

Faktor zur Kompensation der Nickbewegung, die durch MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2 verursacht wird.

Nachgiebigkeitsfaktor = Nachgeben in der Position (m) / Beschleunigung (m/s²)

Ist keine positionsabhängige Adaption aktiv, so wirkt ausschließlich der Wert in MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2[0].

Bei aktiver positionsabhängiger Adaption wirken so viele Werte aus MD37328 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_2 wie in MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2 parametrier sind.

Korrespondiert mit:

MD37300 \$MA_NOCO_ENABLE
 MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME
 MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2
 MD37322 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_2
 MD37324 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_2
 MD37326 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_2

37330	NOCO_INPUT_AX_3	EXP, A01, A09	-
-	Maschinenachse, die eine Nickbewegung verursacht	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0	0
			31
			2/2 M

Beschreibung:

Nummer der Maschinenachse, die in dieser Achse eine Nickbewegung verursacht, um die Nickkompensation zu aktivieren. In Kombination mit MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 wirkt die Nickkompensation.

Korrespondiert mit:

MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.3 NC-Maschinendaten

MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3
 MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37332	NOCO_ADAPT_AX_3				EXP, A01, A09	-
-	Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung beeinflusst				DWORD	NEW CONF
-						
-	-	0	0	31	2/2	M

Beschreibung: Nummer der Maschinenachse, deren Position die Nickbewegung in dieser Achse beeinflusst.
 In Kombination mit MD 37336 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_3 und MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 erfolgt die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation.
 Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn eine Maschinenachsnnummer und im MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3 ein Wert größer 1 parametrier ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3
 MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3
 MD37336 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_3
 MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37334	NOCO_ADAPT_NUM_3				EXP, A01, A09	-
-	Anzahl der Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation				DWORD	NEW CONF
-						
-	-	1	1	3	2/2	M

Beschreibung: Anzahl der Achspositionen, die für die positionsabhängige Adaption der Nickkompensation verwendet werden.
 Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen größer 1 und in MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3
 MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3
 MD37336 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_3
 MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37336	NOCO_ADAPT_POS_3				EXP, A01, A09	-
mm	Positionen der Adaptionkennlinie der Nickkompensation				DOUBLE	NEW CONF
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	2/2	M

Beschreibung: Positionen der Maschinenachse aus MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3, an denen die Nachgiebigkeitsfaktoren in MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 wirken.
 Eine positionsabhängige Adaption ist nur dann aktiv, wenn die Anzahl der Positionen in MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3 größer 1 und in MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3 eine Maschinenachsnnummer parametrier ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3
 MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3
 MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3
 MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3

37338	NOCO_COMPLIANCE_3		EXP, A01, A09	-		
-	Nachgiebigkeitsfaktor der Nickkompensation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-0.000999	+0.000999	2/2	M

Beschreibung: Faktor zur Kompensation der Nickbewegung, die durch MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3 verursacht wird.

Nachgiebigkeitsfaktor = Nachgeben in der Position (m) / Beschleunigung (m/s²)

Ist keine positionsabhängige Adaption aktiv, so wirkt ausschließlich der Wert in MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3[0].

Bei aktiver positionsabhängiger Adaption wirken so viele Werte aus MD37338 \$MA_NOCO_COMPLIANCE_3 wie in MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3 parametrisiert sind.

Korrespondiert mit:

MD37300 \$MA_NOCO_ENABLE
MD37302 \$MA_NOCO_FILTER_TIME
MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3
MD37332 \$MA_NOCO_ADAPT_AX_3
MD37334 \$MA_NOCO_ADAPT_NUM_3
MD37336 \$MA_NOCO_ADAPT_POS_3

37400	EPS_TLIFT_TANG_STEP		A10	T3		
mm, Grad	Tangentenwinkel für Eckenerkennung		DOUBLE	RESET		
CTEQ						
-	-	5.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Wenn TLIFT programmiert ist und die Achse tangential nachgeführt wird, veranlasst ein Sprung des Lagesollwertes größer als MD37400 \$MA_EPS_TLIFT_TANG_STEP, dass ein Zwischensatz eingefügt wird. Der Zwischensatz fährt die Achse auf die der Anfangstangente im nächsten Satz entsprechende Position.

Nicht relevant wenn: TLIFT nicht aktiviert

Korrespondiert mit:

Anweisung TLIFT

37402	TANG_OFFSET		A10	T3		
mm, Grad	Voreinstellungswinkel für tangentiale Nachführung		DOUBLE	RESET		
CTEQ						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Voreingestelltes Offset (Winkel), den die nachgeführte Achse mit der Tangente einnimmt. Der Winkel wirkt additiv zu dem im Satz TANGON programmierten Winkel.

Nicht relevant, wenn keine tangentiale Nachführung aktiv ist.

Korrespondiert mit:

Anweisung TANGON

37500	ESR_REACTION		EXP, A01, A10	M3, P2		
-	Axiale Betriebsart des ESR		BYTE	NEW CONF		
CTEQ						
-	-	0	0	22	7/2	M

Beschreibung: Auswahl der mittels Systemvariable "\$AN_ESR_TRIGGER" anzustoßenden Reaktion.

0 = keine Reaktion (bzw. ausschließlich externe Reaktion durch Synchronaktionsprogrammierung schneller Digital-Ausgänge).

21 = NC-geführte Rückzugsachse

22 = NC-geführte Stillsetzachse

2.3 NC-Maschinendaten

37510	AX_ESR_DELAY_TIME1	EXP, A01, A10	P2
s	Verzögerungszeit ESR-Einzelachse	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Bei Auftreten z.B. eines Alarms kann mit Hilfe des vorliegenden MDs der Bremszeitpunkt verzögert werden, um z.B. bei Zahnrad-Wälzbearbeitung zunächst den Rückzug aus der Zahnücke zu ermöglichen.

37511	AX_ESR_DELAY_TIME2	EXP, A01, A10	P2
s	ESR-Zeit für interpolatorisches Bremsen bei Einzelachse	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Nach Ablauf der Zeit MD37510 \$MA_AX_ESR_DELAY_TIME1 steht noch die hier (MD37511 \$MA_AX_ESR_DELAY_TIME2) spezifizierte Zeit für interpolatorisches Bremsen zur Verfügung.

Nach Ablauf der Zeit MD37511 \$MA_AX_ESR_DELAY_TIME2 wird Schnellbremsen mit anschließendem Nachführen eingeleitet.

37550	EG_VEL_WARNING	A05, A10	M3, Z3
%	Schwellwert Geschwindigkeits-Warnschwelle	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	90.0	0
		100	7/2
			M

Beschreibung: Schwellwert für die VDI-Signale
 Wenn bei aktiver EG-Achskopplung für die aktuelle Geschwindigkeit der Achse die in MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO hinterlegten Maximalgeschwindigkeiten zu dem hier eingestellten Prozentsatz erreicht ist, wird eine Warnung (Signal) für Geschwindigkeit ausgegeben.

Korrespondiert mit:
 MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

37560	EG_ACC_TOL	A05, A10	M3, Z3
%	Schwellwert für 'Achse beschleunigt'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	25.0	0.0
		1.0E+301	7/2
			M

Beschreibung: Schwellwert für das VDI-Signal "Achse beschleunigt"
 Wenn bei aktiver EG-Achskopplung für die aktuelle Beschleunigung der Achse die in MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL hinterlegten Maximalbeschleunigung zu dem hier eingestellten Prozentsatz erreicht ist, wird eine Warnung (Signal) für Beschleunigung ausgegeben.

Korrespondiert mit:
 MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL

37620	PROFIBUS_TORQUE_RED_RESOL	EXP, A01	-
%	Auflösung PROFIdrive-Momenten-Reduzierung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	0.005
		10.0	7/2
			M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
 Auflösung der Momenten-Reduzierung am PROFIdrive (LSB-Wertigkeit)
 Das MD ist nur bei Steuerungen mit PROFIdrive-Antrieben relevant und definiert dort die Auflösung des zyklischen Schnittstellen-Datums "Momenten-Reduzierwert" (existiert nur bei MD13060 \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE = 101 ff. bzw. 201 ff.), der für die Funktionalität "Fahren auf Festanschlag" benötigt wird.

Der Standardwert 1% entspricht der ursprünglichen Wertigkeit: Der Momenten-Grenzwert wird bei PROFIdrive mit einer Rasterung von 1% übertragen, der Wert 100 in der entsprechenden PROFIdrive-Telegramm-Datenzelle entspricht voller Momenten-Reduzierung (d.h. kraftlos).

Durch Änderung des vorliegenden MDs auf z.B. 0.005% wird die Rasterung des Werts in 0.005% vorgebar, d.h. der Momentengrenzwert wird um den Faktor 200 feiner gerastert. Zur Begrenzung auf Nennmoment wird in diesem Fall der Wert 0 übertragen, eine vollständige Momentenreduzierung (d.h. kraftlos) kennzeichnet der übertragene Wert 10000.

Der Einstellwert des MDs muss zur Vermeidung von Fehladaptation passend zur antriebsseitig projektierten bzw. fest definierten Interpretation des Momenten-Reduzierwerts gewählt werden. Soweit die antriebsseitige Einstellung (herstellerspezifische Antriebs-Parameter) der Steuerung bekannt ist (d.h. bei SIEMENS-Antrieben) wird die Einstellung des MDs automatisch durch die Software vorgenommen, das MD dient in diesem Fall nur noch der Anzeige.

37800	OEM_AXIS_INFO	A01, A11	-
-	OEM Versionsinformation	STRING	POWER ON
-			
-	2	,	-
			7/2 M

Beschreibung: Eine für den Anwender frei verfügbare Versionsinformation (wird im Versionsbild angezeigt)

37900	SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenspur 1 bis 4	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für Nockenspur 1 bis 4 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht der Zuordnung für Nockenspur 1 bis 4
 Signal bedeutet
 = 0 Achse steht nicht auf einem Nocken der Nockenspur
 = 1 Achse steht auf einem Nocken der Nockenspur
 Hinweis:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37901	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 1	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 1 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht den 4 Bits für die Bereichsangabe auf Nockenspur 1
 Bit 3 Bit 2 Bit 1 Bit 0
 0 0 0 0 Nockenbereich 0 ist aktiv
 0 0 0 1 Nockenbereich 1 ist aktiv
 bis ...
 1 1 1 1 Nockenbereich 15 ist aktiv
 Der Nockenbereich wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 Signal bedeutet

2.3 NC-Maschinendaten

= 0...14 Achse steht im Bereich des Nocken, dem die Bereichskennung 0...14 auf Nockenspur 1 zugewiesen wurde

= 15 Achse steht im Bereich rechts vom positionsmäßig größten Nocken der Nockenspur 1

Hinweis:

Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Sind nicht alle 4 Bits zugeordnet, so kann u.U. nicht eindeutig erkannt werden, welcher Nockenbereich aktiv ist.

Korrespondiert mit:

MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT

37902	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 2	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 2 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht den 4 Bits für die Bereichsangabe auf Nockenspur 2

Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
0	0	0	0	Nockenbereich 0 ist aktiv
0	0	0	1	Nockenbereich 1 ist aktiv
bis ...				
1	1	1	1	Nockenbereich 15 ist aktiv

Der Nockenbereich wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 Signal bedeutet
 = 0...14 Achse steht im Bereich des Nocken, dem die Bereichskennung 0...14 auf Nockenspur 2 zugewiesen wurde
 = 15 Achse steht im Bereich rechts vom positionsmäßig größten Nocken der Nockenspur 2

Hinweis:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Sind nicht alle 4 Bits zugeordnet, so kann u.U. nicht eindeutig erkannt werden, welcher Nockenbereich aktiv ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT

37903	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 3	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 3 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht den 4 Bits für die Bereichsangabe auf Nockenspur 3

Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
0	0	0	0	Nockenbereich 0 ist aktiv
0	0	0	1	Nockenbereich 1 ist aktiv
bis ...				
1	1	1	1	Nockenbereich 15 ist aktiv

Der Nockenbereich wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:

MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 Signal bedeutet
 = 0...14 Achse steht im Bereich des Nocken, dem die Bereichskennung 0...14 auf Nockenspur 3 zugewiesen wurde
 = 15 Achse steht im Bereich rechts vom positionsmäßig größten Nocken der Nockenspur 3
 Hinweis:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Sind nicht alle 4 Bits zugeordnet, so kann u.U. nicht eindeutig erkannt werden, welcher Nockenbereich aktiv ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT

37904	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 4	UDWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 4 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 n = 0, 1, 2, 3 entspricht den 4 Bits für die Bereichsangabe auf Nockenspur 4
 Bit 3 Bit 2 Bit 1 Bit 0
 0 0 0 0 Nockenbereich 0 ist aktiv
 0 0 0 1 Nockenbereich 1 ist aktiv
 bis ...
 1 1 1 1 Nockenbereich 15 ist aktiv
 Der Nockenbereich wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 Signal bedeutet
 = 0...14 Achse steht im Bereich des Nocken, dem die Bereichskennung 0...14 auf Nockenspur 4 zugewiesen wurde
 = 15 Achse steht im Bereich rechts vom positionsmäßig größten Nocken der Nockenspur 4
 Hinweis:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Sind nicht alle 4 Bits zugeordnet, so kann u.U. nicht eindeutig erkannt werden, welcher Nockenbereich aktiv ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT

37906	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1	A01	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 1	UDWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	0x00000000 0x8403073F 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 1 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 1.
 Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[k]
 Signal bedeutet

2.3 NC-Maschinendaten

- = 0 Achse steht nicht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n
- = 1 Achse steht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n

Beispiel:

Das Signal, das über Feldindex 5 angesprochen wird, geht auf 1, wenn die Achse auf dem Nocken steht, dem durch Parametrierung die Nockenbereichsnummer 5 auf Nockenspur 1 zugewiesen ist.

Hinweis:

Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Ist die Nockenbereichsnummer n auf Nockenspur 1 nicht parametriert, so kann das Signal des Feldindex n niemals auf 1 gehen. Das Output-MD mit Feldindex n muss in diesem Fall nicht parametriert werden.

37907	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_2			A01	FBSI	
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 2			UDWORD	POWER ON	
-						
-	15	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 2 angegeben.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 2.

Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:

MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[k]

Signal bedeutet

- = 0 Achse steht nicht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n
- = 1 Achse steht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n

Beispiel:

Das Signal, das über Feldindex 5 angesprochen wird, geht auf 1, wenn die Achse auf dem Nocken steht, dem durch Parametrierung die Nockenbereichsnummer 5 auf Nockenspur 2 zugewiesen ist.

Hinweis:

Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Ist die Nockenbereichsnummer n auf Nockenspur 2 nicht parametriert, so kann das Signal des Feldindex n niemals auf 1 gehen. Das Output-MD mit Feldindex n muss in diesem Fall nicht parametriert werden.

37908	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_3			A01	FBSI	
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 3			UDWORD	POWER ON	
-						
-	15	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 3 angegeben.

Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 3.

Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:

MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[k]

Signal bedeutet

- = 0 Achse steht nicht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n
- = 1 Achse steht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n

Beispiel:

Das Signal, das über Feldindex 5 angesprochen wird, geht auf 1, wenn die Achse auf dem Nocken steht, dem durch Parametrierung die Nockenbereichsnummer 5 auf Nockenspur 3 zugewiesen ist.

Hinweis:

Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Ist die Nockenbereichsnummer n auf Nockenspur 3 nicht parametriert, so kann das Signal des Feldindex n niemals auf 1 gehen. Das Output-MD mit Feldindex n muss in diesem Fall nicht parametriert werden.

37909	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_4	A01	FBSI			
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 4	UDWORD	POWER ON			
-						
-	15	0, 0	0x00000000	0x8403073F	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 4 angegeben.
 Aufbau: siehe MD36980 \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
 Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 4.
 Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[k]
 Signal bedeutet
 = 0 Achse steht nicht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n
 = 1 Achse steht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n
 Beispiel:
 Das Signal, das über Feldindex 5 angesprochen wird, geht auf 1, wenn die Achse auf dem Nocken steht, dem durch Parametrierung die Nockenbereichsnummer 5 auf Nockenspur 4 zugewiesen ist.
 Hinweis:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben. Ist die Nockenbereichsnummer n auf Nockenspur 4 nicht parametriert, so kann das Signal des Feldindex n niemals auf 1 gehen. Das Output-MD mit Feldindex n muss in diesem Fall nicht parametriert werden.

37920	SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT	A05, A04	FBSI			
mm/min, Umdr/min	Umschaltgeschwindigkeit SBH / SG	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	(0./ 0.)	(0./ 0.)	(1000./ 1000.)	7/2	M

Beschreibung:

Geschwindigkeit, unterhalb der eine Achse/Spindel als "stillstehend" betrachtet wird. Eine Umschaltung auf Sicherem Betriebshalt bzw. auf eine niedrigere Geschwindigkeitsstufe wird spätestens nach Ablauf der in MD37922 \$MA_SAFE_STANDSTILL_DELAY parametrierten Zeit durchgeführt. Diese vorzeitige Umschaltung erfolgt nur, wenn in diesem MD eine Geschwindigkeit > 0.0 parametriert ist.
 Korrespondiert mit:
 MD37922: \$MA_SAFE_STANDSTILL_DELAY
 p9567, p9569

37922	SAFE_STANDSTILL_DELAY	A05	FBSI			
s	Verzögerungszeit Umschaltung auf SBH / SG	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.1	0	10.	7/2	M

2.3 NC-Maschinendaten

Beschreibung: Wird beim Übergang auf Sicherem Betriebshalt bzw. auf eine niedrigere Geschwindigkeitsstufe Stillstand erkannt (siehe MD37920 \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT), so wird spätestens nach dieser Übergangszeit SBH bzw. die angewählte SG-Stufe aktiv. Die Übergangszeiten von Stop C, D und E sowie von SG nach SBH bzw. von einer höheren auf eine niedrigere SG-Stufe werden in diesem Fall abgebrochen, bzw. durch diese Verzögerungszeit abgelöst.

Korrespondiert mit:
 MD37920: \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT
 p9567, p9569

37950	SAFE_INFO_ENABLE			A01, A05	FBSI	
-	SIC/SCC- und PROFIsafe-Freigabe			UDWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x03	7/2	M

Beschreibung: MD zur Freigabe der Auswertung des SIC/SCC-Telegramms zwischen Steuerung und Antrieb und zur Freigabe der Übertragung des PROFIsafe-Telegramms zwischen F-PLC und Antrieb.

Bit 0: Freigabe der Auswertung des Safety Info Channel / Safety Control Channel (SIC/SCC)

Bei Achsen mit NC-Safety-Funktionalität wird über SIC/SCC ausschliesslich der antriebsintegrierte Bremsentest unterstützt.

Bit 1: Freigabe der PROFIsafe-Kommunikation zwischen F-PLC und Antrieb

37952	PROFISAFE_MODULE_NR			A01	FBSI	
-	PROFIsafe Modul-Nummer			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1	31	7/2	M

Beschreibung: Nummer zur Auswahl einer logischen Basisadresse aus MD13372
 \$MN_SAFE_PS_DRIVE_LOGIC_ADDR.

37954	SAFE_INFO_MODULE_NR			A01	FBSI	
-	SIC/SCC Modul-Nummer			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1	31	7/2	M

Beschreibung: Nummer zur Auswahl einer logischen Basisadresse aus MD13374
 \$MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR.

37955	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D_DB			A05	FBSI	
s	Übergangszeit STOP D auf sicheren Stillstand (Ablage für p9553)			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.1	0	1.0E+301	7/1	M

Beschreibung: Dieses Datum dient bei den 'drive based' SI-Überwachungen als Ablage für Antriebsparameter p9553. Es enthält die Übergangszeit von STOP D auf "Sicheren Betriebshalt" (SOS). (siehe Beschreibung Antriebsparameter p9553)

Achtung! Änderungen in diesem MD werden nach Reset wirksam, nach PowerOn wird wieder der Wert aus p9553 übernommen.

38000	MM_ENC_COMP_MAX_POINTS			A01, A09, A02	K3	
-	Anzahl Stützpunkte bei interpolatorischer Kompensation (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	0, 0	0	5000	7/2	M

Beschreibung: Für die SSFK ist die Anzahl der benötigten Stützpunkte je Messsystem festzulegen.

Die notwendige Anzahl kann anhand der festgelegten Parameter wie folgt berechnet werden:

$$MD38000 \$MA_MM_ENC_COMP_MAX_POINTS = \frac{\$AA_ENC_COMP_MAX - \$AA_ENC_COMP_MIN}{\$AA_ENC_COMP_STEP} + 1$$

\$AA_ENC_COMP_MIN Anfangsposition (Systemvariable)
 \$AA_ENC_COMP_MAX Endposition (Systemvariable)
 \$AA_ENC_COMP_STEP Stützpunktabstand (Systemvariable)

Bei der Wahl der Anzahl bzw. der Abstände der Stützpunkte ist die daraus resultierende Größe der Kompensationstabelle und der damit erforderliche Speicherplatz des gepufferten NC-Anwenderspeichers (SRAM) zu beachten. Je Kompensationswert (Stützpunkt) werden 8 Byte benötigt.

Der Index [n] hat folgende Codierung: [Encodernr.]: 0 oder 1

Sonderfälle: Achtung:

Nach Änderung des MD38000 \$MA_MM_ENC_COMP_MAX_POINTS wird bei Systemhochlauf automatisch der gepufferte NC-Anwenderspeicher neu eingerichtet.

Dabei gehen alle Daten des gepufferten NC-Anwenderspeichers (z.B. Teileprogramme, Werkzeugkorrekturen, usw.) verloren. Der Alarm 6020 "Maschinendaten geändert - Speicheraufteilung neu vorgenommen" wird gemeldet.

Kann die Aufteilung des NC-Anwenderspeichers nicht erfolgen, weil der zur Verfügung stehende Gesamtspeicher dafür nicht ausreicht, so wird der Alarm 6000 "Speicheraufteilung erfolgte mit Standard-Maschinendaten" gemeldet.

Die NC-Anwenderspeicheraufteilung wird in diesem Fall mit den Default-Werten der Standard-Maschinendaten vorgenommen.

Literatur:

/FB/, S7, "Speicherkonfiguration"
 /DA/, "Diagnoseanleitung"

Korrespondiert mit:

MD32700 \$MA_ENC_COMP_ENABLE[n] SSFK aktiv

Literatur:

/FB/, S7, "Speicherkonfiguration"

38010	MM_QEC_MAX_POINTS	A01, A09	K3
-	Anzahl der Werte für Quadrantenfehlerkomp. mit neuronalem Netz	DWORD	POWER ON
-			
-	1	0	0
		1040	7/2 M

Beschreibung:

Bei der Quadrantenfehlerkorrektur mit neuronalen Netzen (QFK) ist für jede zu kompensierende Achse die Anzahl der benötigten Korrekturwerte festzulegen.
 Die notwendige Anzahl kann anhand der festgelegten Parameter wie folgt berechnet werden: MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS _ (\$AA_QEC_COARSE_STEPS + 1) ^ \$AA_QEC_FINE_STEPS
 \$AA_QEC_COARSE_STEPS Grobquantisierung der Kennlinie (Systemvariable)
 \$AA_QEC_FINE_STEPS Feinquantisierung der Kennlinie (Systemvariable)
 Bei "richtungsabhängiger" Kompensation muss die Anzahl größer gleich dem doppelten Wert dieses Produktes sein.
 Bei der Wahl der Grob- und Feinquantisierung ist die daraus resultierende Größe der Korrekturabelle und der damit erforderliche Speicherbedarf im batteriegepufferten Anwenderspeicher zu beachten. Für jeden Korrekturwert werden 4 Byte benötigt. Bei Eingabe des Wertes 0 wird für die Tabelle kein Speicher reserviert; d.h. die Tabelle ist nicht vorhanden und damit ist die Funktion nicht nutzbar.
 Sonderfälle: Vorsicht!

2.3 NC-Maschinendaten

Bei Änderung des MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS wird bei Systemhochlauf automatisch der gepufferte NC-Anwenderspeicher neu eingerichtet. Dabei werden alle Anwenderdaten des batteriegepufferten Anwenderspeichers (z.B. Antriebs- und HMI-Maschinendaten, Kennwort, Werkzeugkorrekturen, Teileprogramme, usw.) gelöscht.

Hinweis:

Da bei der Erstinbetriebnahme der Kompensation noch nicht die genaue Anzahl der benötigten Korrekturwerte bekannt ist, wird zwecks besserer Handhabung empfohlen, die Anzahl zunächst groß zu wählen. Sobald die Kennlinien aufgenommen und gesichert sind, kann die Anzahl auf die erforderliche Größe reduziert werden. Nach erneutem Power On sind die gesicherten Kennlinien wieder zuladen.

Literatur:

/FB/, S7, "Speicherkonfiguration"

38020	MM_CPREC_FIR_POINTS	EXP, A07, A04	-
-	Anzahl Punkte für Kennlinienapproximation von FIR-Filtern für CPRECON	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0,0	0
		100	1/1
			M

Beschreibung:

Die Funktion "Programmierbare Konturgenauigkeit" (G-Code CPRECON) verwendet zur Approximation der inversen Kennlinie von FIR-Filtern eine Tabelle. Dieses Datum gibt die Anzahl der Tabellenwerte an. Je größer der Wert, umso genauer ist die Approximation. Empfohlen werden \$MA_AX_JERK_FIR_FREQ Punkte.

2.4 NC-Settingdaten

41010	JOG_VAR_INCR_SIZE	-	H1
-	Größe des variablen Inkrements bei JOG	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Mit dem Settingdatum wird die Anzahl der Inkremente bei Anwahl des variablen Inkrements (INCvar) festgelegt. Diese Inkrementgröße wird jeweils bei Betätigung der Verfahrtaste bzw. bei Verdrehung des Handrades je Rasterstellung von der Achse im JOG-Betrieb verfahren, wenn das variable Inkrement angewählt ist (PLC-Nahtstellensignal "aktive Maschinenfunktion: INC variabel" bei Maschinen- oder Geometrieachse ist 1-Signal). Die eingegebene Inkrementgröße gilt auch bei DRF.

Hinweis:

Zu beachten ist, dass die Inkrementgröße beim inkrementellen Verfahren und beim Handradverfahren wirkt. Daher könnte bei Eingabe eines großen Inkrementwertes bei Verdrehung des Handrades ein großer Verfahrweg der Achse erfolgen (abhängig vom MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT).

SD irrelevant bei

JOG-kontinuierlich

korrespondierend mit

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX41.5, DBX47.5, DBX53.5 (Geometrieachse 1-3 aktive Maschinenfunktion: Var. INC) bzw. NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX65.5 (aktive Maschinenfunktion: Var. INC)

MD31090 \$MA_JOG_INCR_WEIGHT (Bewertung eines Inkrements für INC/Handrad)

41050	JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD	-	H1
-	Tipp-/ Dauerbetrieb bei JOG kontinuierlich	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE 0	- 7/7 U

Beschreibung: 1: Tippbetrieb für JOG-kontinuierlich
Beim Tippbetrieb (Grundstellung) verfährt die Achse solange wie die Verfahrtaste gedrückt wird, sofern zuvor keine Achsbegrenzung erreicht wird. Bei Loslassen der Verfahrtaste wird die Achse bis zum Stillstand abgebremst und die Bewegung gilt als beendet.

0: Dauerbetrieb für JOG-kontinuierlich

Beim Dauerbetrieb wird die Verfahrbewegung mit der ersten steigenden Flanke der Verfahrtaste gestartet und auch nach Loslassen der Verfahrtaste beibehalten. Die Achse kann mit erneutem Drücken der Verfahrtaste (zweite steigende Flanke) wieder gestoppt werden.

SD irrelevant bei

Inkrementellem Verfahren (JOG-INC)

Referenzpunktfahren (JOG-REF)

41100	JOG_REV_IS_ACTIVE	-	-
-	JOG: Umdrehungs.- / Linearvorschub	UBYTE	SOFORT
-			
-	-	0x0E 0	- 7/7 U

Beschreibung: Bit 0 = 0:
Das Verhalten ist abhängig:
- bei einer Achse/Spindel:
vom axialen SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE
- bei einer Geometrieachse, auf die ein Frame mit Rotation wirkt:

2.4 NC-Settingdaten

vom kanalspezifischen SD42600 \$SC_JOG_FEED_PER_REV_SOURCE

- bei einer Orientierungsachse:

vom kanalspezifischen SD42600 \$SC_JOG_FEED_PER_REV_SOURCE

Bit 0 = 1:

Es soll bei einer JOG-Bewegung mit Umdrehungsvorschub in Abhängigkeit von der Masterspindel verfahren werden.

Dabei ist zu berücksichtigen:

- Ist eine Spindel selbst die Masterspindel, so wird diese ohne Umdrehungsvorschub verfahren.

- Steht die Masterspindel und ist das SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE (bei einer Achse/Spindel) bzw. SD42600 \$SC_JOG_FEED_PER_REV_SOURCE (bei einer Geometrieachse, auf die ein Frame mit Rotation wirkt, bzw. bei einer Orientierungsachse) = -3, so wird ohne Umdrehungsvorschub verfahren.

Bit 1 = 0:

Auch bei Eilgang wird die Achse/Spindel, Geometrieachse bzw. Orientierungsachse mit Umdrehungsvorschub verfahren (Anwahl siehe Bit 0).

Bit 1 = 1:

Bei Eilgang wird die Achse/Spindel, Geometrieachse bzw. Orientierungsachse immer ohne Umdrehungsvorschub verfahren.

Bit 2 = 0:

Auch beim JOG-Handradfahren wird die Achse/Spindel, Geometrieachse bzw. Orientierungsachse mit Umdrehungsvorschub verfahren (Anwahl siehe Bit 0).

Bit 2 = 1:

Beim JOG-Handradfahren wird die Achse/Spindel, Geometrieachse bzw. Orientierungsachse immer ohne Umdrehungsvorschub verfahren.

Bit 3 = 0:

Auch beim DRF-Handradfahren wird die Achse/Spindel mit Umdrehungsvorschub verfahren (Anwahl siehe Bit 0).

Bit 3 = 1:

Beim DRF-Handradfahren wird die Achse/Spindel immer ohne Umdrehungsvorschub verfahren.

41110	JOG_SET_VELO	-	H1			
mm/min	Achsgeschwindigkeit bei JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Wert ungleich 0:

Die eingegebene Geschwindigkeit gilt bei Linearachsen für Fahren im JOG-Betrieb, wenn für die entsprechende Achse der Linearvorschub (G94) aktiv ist (SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 0).

Die Achsgeschwindigkeit wirkt:

- bei kontinuierlichem Verfahren
- bei inkrementellem Verfahren (INC1, ... INCvar)
- bei Verfahren mit Handrad

Der eingegebene Wert ist gemeinsam für alle Linearachsen gültig und darf die maximal zulässige Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Bei DRF wird die mit SD41110 \$SN_JOG_SET_VELO vorgegebene Geschwindigkeit mit dem MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR reduziert.

Wert = 0:

Falls in dem Settingdatum 0 eingetragen ist, wirkt als Linearvorschub im JOG- Betrieb das MD32020 \$MA_JOG_VELO "Konventionelle Achsgeschwindigkeit". Hiermit kann für jede Achse eine eigene JOG-Geschwindigkeit (axiales MD) festgelegt werden.

SD irrelevant bei

- bei Linearachsen, falls SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 1
- bei Rundachsen (hier wirkt SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO)

Anwendungsbeispiel(e)

Der Bediener kann hiermit anwendungsspezifisch eine JOG-Geschwindigkeit vorgeben. korrespondierend mit

- SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE (Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv)
- axiales MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Achsgeschwindigkeit)
- axiales MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit)
- axiales MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR (Verhältnis JOG-Geschwindigkeit zu Handradgeschwindigkeit (DRF))
- SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO (JOG-Geschwindigkeit bei Rundachsen)

41120	JOG_REV_SET_VELO	-	H1			
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub der Achsen bei JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Wert ungleich 0:

Die eingegebene Geschwindigkeit gilt bei Achsen für Fahren im JOG-Betrieb, wenn für die entsprechende Achse der Umdrehungsvorschub (G95) aktiv ist (SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 1). Die Achsgeschwindigkeit wirkt:

- bei kontinuierlichem Verfahren
- bei inkrementellem Verfahren (INC1, ... INCvar)
- bei Verfahren mit Handrad. Der eingegebene Wert ist gemeinsam für alle Achsen gültig und darf die maximal zulässige Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Wert = 0:

Falls in dem Settingdatum 0 eingetragen ist, wirkt als Umdrehungsvorschub im JOG-Betrieb das MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO "Umdrehungsvorschub bei JOG".

Hiermit kann für jede Achse eine eigene Umdrehungsgeschwindigkeit (axiales MD) festgelegt werden.

SD irrelevant bei

- bei Achsen, falls SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE = 0

Anwendungsbeispiel(e)

Der Bediener kann hiermit anwendungsspezifisch eine JOG-Geschwindigkeit vorgeben. korrespondierend mit

- axiales SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE (Umdrehungsvorschub bei JOG aktiv)
- axiales MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO (Umdrehungsvorschub bei JOG)
- axiales MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit)

41130	JOG_ROT_AX_SET_VELO	-	H1			
Umdr/min	Achsgeschwindigkeit der Rundachsen bei JOG-Betrieb	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Wert ungleich 0:

Die eingegebene Geschwindigkeit gilt bei Rundachsen im JOG-Betrieb (bei kontinuierlichem Verfahren, bei inkrementellem Verfahren, beim Verfahren mit Handrad). Der eingegebene Wert ist gemeinsam für alle Rundachsen und darf die maximal zulässige Achsgeschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Bei DRF ist die mit dem SD41130 \$SN_JOG_ROT_AX_SET_VELO vorgegebene Geschwindigkeit mit dem MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR zu reduzieren.

2.4 NC-Settingdaten

Wert = 0:

Wird in dem Settingdatum der Wert 0 eingetragen, so wirkt als Geschwindigkeit im JOG-Betrieb für die Rundachsen das axiale MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Achsgeschwindigkeit). Hiermit kann für jede Achse eine eigene JOG-Geschwindigkeit festgelegt werden.

Anwendungsbeispiel(e)

Der Bediener kann hiermit anwendungsspezifisch eine JOG-Geschwindigkeit vorgeben. korrespondierend mit

MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Geschwindigkeit)

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO (Maximale Achsgeschwindigkeit)

MD32090 \$MA_HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR (Verhältnis JOG-Geschwindigkeit zu Handradgeschwindigkeit (DRF))

41200	JOG_SPIND_SET_VELO	-	H1			
Umdr/min	Drehzahl für Spindel-JOG-Betrieb	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

Wert ungleich 0:

Die eingegebene Geschwindigkeit gilt bei Spindeln im JOG-Betrieb, wenn diese über die "Verfahrtasten Plus bzw. Minus" bzw. über Handrad manuell verfahren werden. Die Geschwindigkeit wirkt:

- bei kontinuierlichem Verfahren
- bei inkrementellem Verfahren (INC1, ... INCvar)
- bei Verfahren mit Handrad. Der eingegebene Wert ist gemeinsam für alle Spindeln gültig und darf die maximal zulässige Geschwindigkeit (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO) nicht überschreiten.

Wert = 0:

Falls in dem Settingdatum 0 eingetragen ist, wirkt als JOG-Geschwindigkeit das MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Achsgeschwindigkeit). Hiermit kann für jede Achse eine eigene JOG-Geschwindigkeit (axiales MD) festgelegt werden.

Bei Verfahren der Spindel mit JOG werden die Maximaldrehzahlen der aktiven Getriebestufe (MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT) berücksichtigt.

SD irrelevant bei

Achsen Anwendungsbeispiel(e). Der Bediener kann hiermit anwendungsspezifisch eine JOG-Geschwindigkeit für die Spindeln vorgeben.

korrespondierend mit

axiales MD32020 \$MA_JOG_VELO (Konventionelle Achsgeschwindigkeit)

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT (Maximaldrehzahl der Getriebestufen)

41300	CEC_TABLE_ENABLE	-	K3			
-	Freigabe der Kompensationstabelle	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	62	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

1: Die Auswertung der Kompensationstabelle [t] ist freigegeben.

Die Kompensationstabelle geht nun in die Kompensationswertberechnung der Kompensationsachse ein.

Die Kompensationsachse \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS kann der Tabellenprojektierung entnommen werden.

Der wirksame Gesamtkompensationswert in der Kompensationsachse kann durch gezielte Aktivierung von Tabellen (aus NC-Teilprogramm oder PLC-Anwenderprogramm heraus) der jeweiligen Bearbeitung angepasst werden.

Die Funktion wird erst wirksam, wenn folgende Voraussetzungen erfüllt sind:

- die Option "Interpolatorische Kompensation" ist gesetzt
- die zugehörigen Kompensationstabellen in den NC-Anwenderspeicher geladen und freigegeben wurden (SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t] = 1)
- das jeweilige Lagemesssystem referenziert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5 (Referenziert/Synchronisiert 1 bzw. 2) = 1).

0: Die Auswertung der Durchhangkompensations-Tabelle [t] ist nicht freigegeben.

korrespondierend mit

MD18342 \$MN_MM_CEC_MAX_POINTS[t] Anzahl der Stützpunkte bei Durchhangkompensation

SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t] Auswertung der Durchhangkompensationstabelle t freigegeben

SD41310 \$SN_CEC_TABLE_WEIGHT[t] Gewichtungsfaktor der Durchhangkompensationstabelle

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 (Referenziert/Synchronisiert 1)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.5 (Referenziert/Synchronisiert 2)

41310	CEC_TABLE_WEIGHT		-	K3		
-	Gewichtungsfaktor Kompensationstabelle		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	62	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der in der Tabelle [t] hinterlegte Kompensationswert wird mit dem Gewichtungsfaktor multipliziert.

Bei der Wahl des Gewichtungsfaktor sollte beachtet werden, dass der Gesamtkompensationswert in der Kompensationsachse

nicht den Maximalwert (MD18342 \$MN_CEC_MAX_SUM) überschreitet. Mit [t] = Index der Kompensationstabelle (siehe MD18342 \$MN_MM_CEC_MAX_POINTS)

Falls beispielsweise das Gewicht der an der Maschine verwendeten Werkzeuge oder zu bearbeitenden Werkstücke sehr unterschiedlich ist und sich durch eine Amplitudenänderung auf die Fehlerkurve auswirkt, kann dies durch Änderung des Gewichtungsfaktor korrigiert werden. Bei der Durchhangkompensation kann der Gewichtungsfaktor der Tabelle werkzeugspezifisch bzw. werkstückspezifisch vom PLC-Anwenderprogramm oder aus dem NC-Programm durch Überschreiben des Settingdatums verändert werden. Wird jedoch durch die unterschiedlichen Gewichte der Verlauf der Fehlerkurve erheblich verändert, so sind unterschiedliche Kompensationstabellen zu verwenden.

korrespondierend mit

SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE[t] Auswertung der Durchhangkompensationstabelle t freigegeben

MD18342 \$MN_CEC_MAX_SUM Maximaler Kompensationswert bei Durchhangkompensation

41320	CEC_0		-	K3		
-	Kompensationswert 1		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert diese SD wird zum Kompensationswert \$AN_CEC[t,0] addiert.

korrespondierend mit

\$AN_CEC[t,0] Kompensationswert

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

41321	CEC_1			-		K3
-	Kompensationswert 2			DOUBLE		SOFORT
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0..	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert diese SD wird zum Kompensationswert \$AN_CEC[t,1] addiert.
 korrespondierend mit
 \$AN_CEC[t,1] Kompensationswert

41330	CEC_BAS_0			-		K3
-	Abstand Messpunkt 1 in der Basisachse			DOUBLE		SOFORT
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0..	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert des SD wird zur Berechnung von \$SN_CEC genutzt.
 Wird nach Berechnung von \$SN_CEC gelöscht.
 korrespondierend mit
 \$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41331	CEC_BAS_1			-		K3
-	Abstand Messpunkt 2 in der Basisachse			DOUBLE		SOFORT
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0..	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert des SD wird zur Berechnung von \$SN_CEC genutzt.
 Wird nach Berechnung von \$SN_CEC gelöscht.
 korrespondierend mit
 \$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41335	CEC_BAS_STORE_0			-		K3
-	Gespeicherter Abstand Messpunkt 1 in der Basisachse			DOUBLE		SOFORT
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0..	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Speichert den Wert von \$SN_CEC_BAS nach der Berechnung von \$SN_CEC.
 korrespondierend mit
 \$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_0[t] Kompensationswerte

41336	CEC_BAS_STORE_1			-		K3
-	Gespeicherter Abstand Messpunkt 2 in der Basisachse			DOUBLE		SOFORT
-						
-	62	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0..	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Speichert den Wert von \$SN_CEC_BAS nach der Berechnung von \$SN_CEC.
 korrespondierend mit
 \$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41340	CEC_COMP_0			-	K3	
-	Zylinderfehler 1 in der Kompensationsachse			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	62	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert des SD wird zur Berechnung von \$SN_CEC genutzt.
Wird nach Berechnung von \$SN_CEC gelöscht.
korrespondierend mit
\$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41341	CEC_COMP_1			-	K3	
-	Zylinderfehler 2 in der Kompensationsachse			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	62	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Der Wert des SD wird zur Berechnung von \$SN_CEC genutzt.
Wird nach Berechnung von \$SN_CEC gelöscht.
korrespondierend mit
\$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41350	CEC_COMP_STORE_0			-	K3	
-	Gespeicherter Zylinderfehler 1 in der Kompensationsachse			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	62	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Speichert den Wert von \$SN_CEC_COMP nach der Berechnung von \$SN_CEC.
korrespondierend mit
\$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41351	CEC_COMP_STORE_1			-	K3	
-	Gespeicherter Zylinderfehler 2 in der Kompensationsachse			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	62	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Speichert den Wert von \$SN_CEC_COMP nach der Berechnung von \$SN_CEC.
korrespondierend mit
\$SN_CEC_0[t], \$SN_CEC_1[t] Kompensationswerte

41355	CEC_CALC			-	K3	
-	Die 0/1-Flanke startet die Berechnung von \$SN_CEC_0[t] und \$SN_CEC_1[t].			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	62	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Start der Berechnung von \$SN_CEC.
korrespondierend mit
\$SN_CEC_BAS_0[t], \$SN_CEC_BAS_1[t] Abstand Messpunkt in der Basisachse
\$SN_CEC_COMP_0[t], \$SN_CEC_COMP_1[t] Zylinderfehler in der Kompensationsachse

2.4 NC-Settingdaten

41356	CEC_CALC_ADD			-	K3	
-	Berechnung von \$SN_CEC_0[t] u. \$SN_CEC_1[t] absolut oder additiv			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	62	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Die Verechnung von \$SN_CEC_0[t] u. \$SN_CEC_1[t] kann absolut oder additiv erfolgen:
 FALSE: Absolut, die berechneten Wert von \$SN_CEC_0[t] und \$SN_CEC_1[t] werden absolut eingerechnet.
 TRUE: Additiv, die berechneten Wert von \$SN_CEC_0[t] und \$SN_CEC_1[t] werden auf die vorhandenen Werten aufaddiert.
 korrespondierend mit
 \$SN_CEC_BAS_0[t], \$SN_CEC_BAS_1[t] Abstand Messpunkt in der Basisachse
 \$SN_CEC_COMP_0[t], \$SN_CEC_COMP_1[t] Zylinderfehler in der Kompensationsachse

41500	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1			-	N3	
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nocke 1-8			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Minusnocken 1 - 8 eingetragen.
 Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen.
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 8
 Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Minus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 1 nach 0.

41501	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1			-	N3	
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 1-8			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Plusnocken 1 - 8 eingetragen.
 Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen.
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 8
 Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Plus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 0 nach 1.

41502	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2			-	N3	
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 9-16			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Minusnocken 9 - 16 eingetragen.
 Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen.
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:

n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 9, 10, ... , 16

Schaltpunkte mit fallender Flanke der Nocken 9 - 16

Beim Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Minus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 1 nach 0.

41503	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2		-	N3		
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 9-16		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Plusnocken 9 - 16 eingetragen. Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen. Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 9, 10, ... , 16
Schaltpunkte mit steigender Flanke der Nocken 9 - 16
Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Plus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 0 nach 1.

41504	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3		-	N3		
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 17-24		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Minusnocken 17 - 24 eingetragen. Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen. Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 17, 18, ... , 24
Schaltpunkte mit fallender Flanke der Nocken 17 - 24
Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Minus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 1 nach 0.

41505	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3		-	N3		
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 17-24		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Plusnocken 17 - 24 eingetragen. Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen. Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 17, 18, ... , 24
Schaltpunkte mit steigender Flanke der Nocken 17 - 24
Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Plus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 0 nach 1.

2.4 NC-Settingdaten

41506	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4			-	N3	
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 25-32			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Minusnocken 25 - 32 eingetragen. Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen.
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 25, 26, ... , 32
 Schaltpunkte mit fallender Flanke der Nocken 25 - 32
 Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Minus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 1 nach 0.

41507	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4			-	N3	
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 25-32			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Maschinendatum wird die Nockenposition der Plusnocken 25 - 32 eingetragen. Die Positionen werden im Maschinenkoordinatensystem eingetragen.
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 25, 26, ... , 32
 Schaltpunkte mit steigender Flanke der Nocken 25 - 32
 Bei Überfahren der eingestellten Schaltpunkte in positiver Achsrichtung schalten die zugehörigen "Plus"-Nockensignale in der PLC-Nahtstelle (und evtl. applizierte schnelle Ausgangssignale) von 0 nach 1.

41520	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1			-	N3	
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 1-8			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Nocken 1-8 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
 Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
 Positiver Wert: Vorhaltezeit
 Negativer Wert: Verzögerungszeit
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 8
 Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n].
 korrespondierend mit
 MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minusnocken 1 - 16)

41521	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1			-	N3	
s	Vorhaltezeit zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 1-8			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Plusnocken 1-8 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
Positiver Wert: Vorhaltezeit
Negativer Wert: Verzögerungszeit
Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 1, 2, ... , 8
Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n].
korrespondierend mit
MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plusnocken 1- 16)

41522	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2			-	N3	
s	Vorhaltezeiten zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 9-16			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Minusnocken 9 - 16 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
Positiver Wert: Vorhaltezeit
Negativer Wert: Verzögerungszeit
Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 9, 10, ... , 16
Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n+8].
korrespondierend mit
MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minusnocken 1 - 16)

41523	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2			-	N3	
s	Vorhaltezeit zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 9-16			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Plusnocken 9 - 16 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
Positiver Wert: Vorhaltezeit
Negativer Wert: Verzögerungszeit
Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 9, 10, ... , 16
Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n+8].

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

korrespondierend mit

MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plusnocken 1- 16)

41524	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_3			-	N3	
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten den Nocken 17-24			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Minusnocken 17-24 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.

Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.

Positiver Wert: Vorhaltezeit

Negativer Wert: Verzögerungszeit

Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:

n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 17, 18, ... , 24

Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n].

korrespondierend mit

MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minusnocken 1 - 16)

41525	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_3			-	N3	
s	Vorhaltezeiten zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 17-24			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Plusnocken 17-24 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.

Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.

Positiver Wert: Vorhaltezeit

Negativer Wert: Verzögerungszeit

Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:

n = 0, 1, ... , 7 entspricht Nockenpaar 17, 18, ... , 24

Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n].

korrespondierend mit

MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plusnocken 1- 16)

41526	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_4			-	N3	
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 25-32			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Minusnocken 25 - 32 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.

Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.

Positiver Wert: Vorhaltezeit

Negativer Wert: Verzögerungszeit

Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 25, 26, ... , 32
 Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n+8].
 korrespondierend mit
 MD10460 \$MN_SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den
 Minusnocken 1 - 16)

41527	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_4			-	N3	
s	Vorhaltezeiten zu '+'-Schaltpunkten den Nocken 25-32			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In das Settingdatum kann zur Kompensation von Verzögerungszeiten jedem Plusnocken 25 - 32 eine Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit zugeordnet werden.
 Die Schaltflanke des zugehörigen Nockensignals wird um die eingegebene Zeit vorverlegt bzw. verzögert.
 Positiver Wert: Vorhaltezeit
 Negativer Wert: Verzögerungszeit
 Der Index [n] des Settingdatums adressiert das Nockenpaar:
 n = 8, 9, ... , 15 entspricht Nockenpaar 25, 26, ... , 32
 Das Settingdatum wirkt additiv zu dem MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n+8].
 korrespondierend mit
 MD10461 \$MN_SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME[n] (Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den
 Plusnocken 1- 16)

41600	COMPAR_THRESHOLD_1			-	A4	
-	Schwellwert des 1. Komperators			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Mit COMPAR_THRESHOLD_1[b] werden für die einzelnen Eingangsbits[b] des Komperatorbytes 1 die Schwellwerte festgelegt.
 Das Ausgangsbit n des 1. Komparators entsteht durch Vergleich des Schwellwertes n gemäß dem in Bit n von COMPAR_TYPE_1 vorgegebenen Vergleichstyp.
 z.B.:
 COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1[2] = 4
 COMPAR_TRESHOLD_1[2] = 5000.0
 COMPAR_TYPE_1 = 5
 Das 3. Ausgangsbit von Komparator 1 wird gesetzt, wenn der Eingangswert an AnalogIn 4 größer oder gleich 5 Volt wird.
 Index [b]: Bit 0 - 7
 korrespondierend mit
 MD10530 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
 MD10531 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
 MD10540 \$MN_COMPAR_TYPE_1
 MD10541 \$MN_COMPAR_TYPE_2

2.4 NC-Settingdaten

41601	COMPAR_THRESHOLD_2			-	A4	
-	Schwellwert des 2. Komperators			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Mit COMPAR_THRESHOLD_1[b] werden für die einzelnen Eingangsbits[b] des Komperatorbytes 1 die Schwellwerte festgelegt.
 Das Ausgangsbit n des 1. Komparators entsteht durch Vergleich des Schwellwertes n gemäß dem in Bit n von COMPAR_TYPE_2 vorgegebenen Vergleichstyp.
 Index [b]: Bit 0 - 7
 korrespondierend mit
 MD10530 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
 MD10531 \$MN_COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
 MD10540 \$MN_COMPAR_TYPE_1
 MD10541 \$MN_COMPAR_TYPE_2

41610	CORR_TRAFO_LIN_MAX			EXP	-	
mm	Maximal zulässiger Korrekturwert für Offsetvektoren bei CORRTRAFO			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit der Funktion CORRTRAFO zur Maschinenvermessung können Offsetvektoren im kinematischen Modell einer Maschine modifiziert werden.
 Dieses Settingdatum begrenzt die maximal zulässige Änderung in jeder Komponente eines solchen Vektors auf den angegebenen Maximalwert.

41611	CORR_TRAFO_DIR_MAX			EXP	-	
Grad	Maximal zulässige Winkelabweichung für Richtungsvektoren bei CORRTRAFO			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1.0	0.0	90.0	7/2	M

Beschreibung: Mit der Funktion CORRTRAFO zur Maschinenvermessung können die Richtungsvektoren von rotatorischen Achsen im kinematischen Modell einer Maschine modifiziert werden.
 Dieses Settingdatum begrenzt die maximal zulässige Winkeländerung eines solchen Vektors auf den angegebenen Maximalwert.

41612	CORR_TOCARR_LIN_MAX			EXP	-	
mm	Maximal zulässiger Korrekturwert für Offsetvektoren bei CORRTC			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	1.0	0.0	1.0E+301	7/2	M

Beschreibung: Mit der Funktion CORRTC zur Werkzeugträgervermessung können Offsetvektoren im kinematischen Modell eines Werkzeugträgers modifiziert werden.
 Dieses Settingdatum begrenzt die maximal zulässige Änderung in jeder Komponente eines solchen Vektors auf den angegebenen Maximalwert.

41670	SINGULARITY_THRESHOLD			-	-	
-	Schwellwert für Singularitätserkennung.			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	2.0e-6	0.0	-	7/7	U

2.4 NC-Settingdaten

Es wird der maximale Gewindehochlauf- bzw. Bremsweg vorgegeben. Der vorgegebene Weg kann ggf. zu einer Beschleunigungsüberlastung der Achse führen. Das SD wird bei der Programmierung von DITR (Displacement Thread Ramp) aus dem Satz beschrieben. Ein zu langer Weg hat keinen Einfluss.

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei RESET in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über RESET hinweg erhalten).

Der 3. Wert erlaubt das Überschleifen an einer Ecke zwischen 2 Gewindesätzen, um den Übergang weicher zu gestalten. Es wird nicht durch Überschleifen verrundet, wenn die Dynamik der Maschine, z.B. wegen MD32310 \$MA_MAX_ACCEL_OVL_FACTOR, einen harten Übergang erlaubt:

-1:

Der Übergang wird geometrisch so weich wie möglich gestaltet.

0:

Die Ecke wird hart ausgefahren, die Achsen folgen nach Vorgabe der Regelkreise.

> 0:

Reserviert für eine Erweiterung der Funktion.

Der 3. Wert gibt die geometrische Toleranz an, die an einer Ecke zwischen 2 Gewindesätzen ausgenutzt werden darf, um den Übergang weicher zu gestalten:

< oder = 0:

Die Ecke wird hart ausgefahren, die Achsen folgen nach Vorgabe der Regelkreise.

> 0:

Der Übergang wird unter Ausnutzung dieser Toleranz geometrisch so weich wie möglich gestaltet.

42100	DRY_RUN_FEED			-	V1	
mm/min	Probelaufvorschub			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	5000., 5000., 5000., 5000., 5000., 5000., 5000., 5000....	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung:

In dieses Settingdatum ist der Vorschub für aktiven Probelauf einzutragen. Das Settingdatum kann über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" verändert werden. Der eingetragene Probelaufvorschub wird immer als Linearvorschub (G94) interpretiert. Wird über die PLC-Nahtstelle der Probelaufvorschub aktiviert, so wird nach Reset als Bahnvorschub nicht der programmierte, sondern der Probelaufvorschub verwendet. Ist die programmierte Geschwindigkeit größer als die hier hinterlegte Geschwindigkeit, so wird mit der programmierten Geschwindigkeit verfahren.

Anwendungsbeispiel(e)

Einfahren von Programmen.

korrespondierend mit

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX0.6 (Probelaufvorschub aktivieren)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX24.6 (Probelaufvorschub angewählt)

42101	DRY_RUN_FEED_MODE			-	V1	
-	Mode für Testlauf Geschwindigkeit			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	12	7/7	U

Beschreibung:

Mit dem SD kann die Wirkungsweise der Testlaufgeschwindigkeit, die mit dem SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED angegeben wird, eingestellt werden.

Möglich sind hierbei die Werte:

0:

Es wird das Maximum des SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED und der programmierten Geschwindigkeit wirksam. Dies ist die Standardeinstellung und entspricht dem Verhalten bis SW 5.

1:

Es wird das Minimum des SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED und der programmierten Geschwindigkeit wirksam.

2:

Es wird direkt das SD42100 \$SC_DRY_RUN_FEED, unabhängig von der programmierten Geschwindigkeit, wirksam.

Die Werte 3...9 sind für Erweiterungen reserviert.

10:

Wie Projektierung 0 außer Gewindeschneiden (G33, G34, G35) und Gewindebohren (G331, G332, G63). Diese Funktionen werden wie programmiert ausgeführt.

11:

Wie Projektierung 1 außer Gewindeschneiden (G33, G34, G35) und Gewindebohren (G331, G332, G63). Diese Funktionen werden wie programmiert ausgeführt.

12:

Wie Projektierung 2 außer Gewindeschneiden (G33, G34, G35) und Gewindebohren (G331, G332, G63). Diese Funktionen werden wie programmiert ausgeführt.

42110	DEFAULT_FEED	-	V1,FBFA			
mm/min	Defaultwert für Bahnvorschub	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Defaultwert für Bahnvorschub. Die Auswertung des Settingdatums erfolgt beim Teileprogrammstart unter Berücksichtigung des zu diesem Zeitpunkt wirksamen Vorschubtyps (siehe MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES bzw. MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES).

42120	APPROACH_FEED	-	-			
mm/min	Bahnvorschub in Anfahrätzen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Defaultwert für Bahnvorschub in Anfahrätzen (nach Repos, Satzsuchlauf, SERUPRO usw). Der Inhalt dieses Settingdatums wird nur verwendet, wenn er ungleich Null ist. Er wird bewertet, wie ein bei G94 programmiertes F-Wort.

42121	AX_ADJUST_FEED	-	-			
mm/min	Bahnvorschub in Justier Bewegungen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7	U

Beschreibung: Defaultwert für Bahnvorschub in Justierbewegungen der Tangentialachsen beim Einschalten einer Tangentialachskopplung während oder nach dem Satzsuchlauf. Der Inhalt dieses Settingdatums wird nur verwendet, wenn er ungleich Null ist und das Bit7 = 0 des MD \$MN_SEARCH_RUN_MODE gesetzt ist. Er wird bewertet, wie ein bei G94 programmiertes F-Wort.

2.4 NC-Settingdaten

42122	OVR_RAPID_FACTOR	-	MD12050 \$MN_OVR_FACTOR_RAPID_T RA, \$AC_OVR
%	Zusätzlicher Eilgang-Override über Bedienung vorgebar	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	0.0
		1.0E+301	7/7
			U

Beschreibung: Zusätzlicher kanalspezifischer Eilgang-Override in %. Der Wert wird abhängig von der BTSS-Variablen enablOvrRapidFactor auf die Bahn und beim Joggen von Geometrieachsen eingerechnet. Der Wert wirkt multiplikativ zu den übrigen Eilgang-relevanten Overrides (Eilgang-Override von der Maschinensteuertafel, Override-Vorgabe über Synchronaktionen \$AC_OVR).

42125	SERUPRO_SYNC_MASK	-	-
-	Synchronisation in Anfahrtsätzen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
		-	7/7
			U

Beschreibung: Mit dem Setting-Datum SERUPRO_SYNC_MASK kann für den Suchlauf-Typ-SERUPRO ein synchronisiertes Anfahren eingestellt werden.

SERUPRO benutzt die Funktion REPOS um von der aktuellen Maschinenposition zum Zielsatz des Suchlaufs zu kommen. Zwischen dem Wiederanfahrtsatz und dem Zielsatz kann via SERUPRO_SYNC_MASK eine Synchronisation zwischen den Kanälen erzwungen werden, die der Verwendung von WAIT-Marken entsprechen würden.

Bemerkung:

Zwischen Wiederanfahrtsatz und Zielsatz kann der Anwender im Teileprogramm keine WAIT-Marken programmieren.

SERUPRO_SYNC_MASK aktiviert diese internen WAIT-Marke, und bestimmt für diesen Kanal, auf welche anderen Kanäle gewartet werden soll.

Beispiel für Kanal 3: SD42125 \$SC_SERUPRO_SYNC_MASK= 0x55

Jetzt wird im Serupro-Anfahren zwischen Wiederanfahrtsatz und Zielsatz ein neuer Satz eingefügt, dessen Funktion folgender Programmierung entspricht: WAITM(101, 1,3,5,7), d.h. eine WAIT-Marke synchronisiert die Kanäle 1, 3, 5 und 7.

Die verwendete internen WAIT-Marke kann vom Anwender nicht explizit programmiert werden.

Achtung:

Der Anwender kann analog zum Teileprogramm den Fehler machen, dass er in einem Kanal den Marker nicht setzt, damit warten die anderen Kanäle natürlich für immer!

Bemerkung:

Die Bitmaske kann einen Kanal enthalten, der nicht existiert (Kanallücken), ohne dass es zum Dead-Lock kommt.

Beispiel für Kanal 3: SD42125 \$SC_SERUPRO_SYNC_MASK= 0x55 und Kanal 5 existiert nicht, so wird WAITM(101, 1,3,7) eingesetzt.

Bemerkung: Der Satzinhalt entspricht "WAITM(101, 1,3,5,7)", der Anwender sieht diesen Satzinhalt nicht, er sieht REPOSA!

Bemerkung:

SERUPRO_SYNC_MASK wird ausgewertet, sobald der Teileprogrammbefehl REPOSA interpretiert wird.

SERUPRO_SYNC_MASK kann noch verändert werden, wenn SERUPRO im Zustand "Suchziel gefunden" steht.

Wird REPOSA bereits abgearbeitet, kann eine Änderung von SERUPRO_SYNC_MASK nur dann wirksam werden, wenn ein neues REPOS aufgezogen wird. Dies geschieht z.B. durch:

- Starten eines neuen ASUPs.
- STOP-JOG-AUTO-START
- STOP - Anwahl eines neuen REPOS-Modes RMI/RMN/RME/RMB - START

Bemerkung:

Verwendet man das Prog-Event zum Suchlauf und steht der NCK auf Alarm 10208 so wirkt eine Veränderung von SERUPRO_SYNC_MASK nicht, außer man zieht ein neues REPOS auf.
SERUPRO_SYNC_MASK == 0 es wird kein (!) Satz eingefügt.

Bemerkung:

Wird in SD42125 \$SC_SERUPRO_SYNC_MASK das Bit für den aktuellen Kanal nicht gesetzt so wird kein (!) Satz eingefügt.

Beispiel:

Wird in Kanal-1 SD42125 \$SC_SERUPRO_SYNC_MASK= 0xE programmiert, so wird kein (!) Satz eingefügt.

Diese Belegung ist für eine kommende Funktion reserviert!

42140	DEFAULT_SCALE_FACTOR_P	-	FBFA
-	Default Skalierungsfaktor für Adresse P	DWORD	SOFORT
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	- - 7/7 U

Beschreibung: Wenn kein Skalierungsfaktor P im Satz programmiert ist, wirkt der Wert aus diesem Maschinendatum.
Korrespondiert mit:
WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE

42150	DEFAULT_ROT_FACTOR_R	-	-
-	Default Rotationsfaktor für Adresse R	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Wenn kein Faktor für Rotation R im Satz programmiert ist, wirkt der Wert aus diesem Maschinendatum.

42160	EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9	-	FBFA
-	Feste Vorschübe F1 - F9	DOUBLE	SOFORT
-			
-	10	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., ...	0.0 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Feste Vorschubwerte für die Programmierung mit F1 - F9. Ist das Maschinendatum \$MC_FEEDRATE_F1_F9_ON = TRUE gesetzt, werden mit der Programmierung von F1 - F9 die Vorschubwerte aus den SD42160 \$SC_EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9[0] - SD42160 \$SC_EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9[8] gelesen und als Bearbeitungsvorschub aktiviert.
In SD42160 \$SC_EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9[0], muss der Eilgang Vorschub eingetragen werden.

42162	EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST	-	FBFA
-	Werkzeugabstand des Doppelrevolverkopfes	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Abstand der beiden Werkzeuge eines Doppelrevolverkopfes.

2.4 NC-Settingdaten

Der Abstand wird mit G68 als additive Nullpunktverschiebung aktiviert, wenn MD10812 \$MN_EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON = TRUE gesetzt ist.

42200	SINGLEBLOCK2_STOPRE			-	BA	
-	Debugmode für SBL2 aktivieren			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Wert = TRUE:
 Bei aktivem SBL2 (Einzelsatz mit Stopp nach jedem Satz) wird mit jedem Satz ein Vorlaufstopp ausgeführt. Dadurch wird die Vorausbearbeitung der Teileprogrammsätze unterdrückt. Diese Variante des SBL2 ist nicht konturtreu.
 Das bedeutet, dass bedingt durch den Vorlaufstopp u.U. ein anderer Konturverlauf generiert wird als ohne Einzelsatz oder mit SBL1.
 Anwendung: Debug-Mode zum Austesten von Teileprogrammen.

42220	CFG_STOP_ARRAY			-	K1	
-	Namen der NC-Funktion bei der gestoppt werden soll			STRING	RESET	
-						
-	20	***** *****	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Settingdatum legt zusammen mit SD42222 \$SC_CFG_STOP_MASK und SD42224 \$SC_CFG_STOP_ARRAY_MASK die Gründe für den konfigurierten Halt fest.
 Als Einträge sind zum Beispiel NC-Sprachfunktion-Bezeichner bzw. Unter-Programm-Name als String zulässig.
 Vorerst ist die Eingabe für M-Hilfs-Funktionen bzw. Unterprogramme-Namen eingeschränkt.
 Beispiele: M-Hilfs-Funktionen M87 bzw. Unterprogramme-Namen CS_TOOL

42222	CFG_STOP_MASK			-	K1	
-	Stop-Maske für G-Code Übergänge			DWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7	7/7	U

Beschreibung: Dieses Settingdatum gibt die Stop-Maske für die G-Code Übergänge an.
 Konfigurierter Halt bei:
 Bit 0 Übergang G0 nach G0
 Bit 1 Übergang G0 nach Nicht-G0
 Bit 2 Übergang Nicht-G0 nach G0

42224	CFG_STOP_ARRAY_MASK			-	K1	
-	Maske für die Freigabe-Schaltung von SD42220 \$SC_CFG_STOP_ARRAY			DWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Settingdatum aktiviert die Stop-Behandlung der durch CFG_STOP_ARRAY definierten Funktionen
 Bit 0 SD42220 \$SC_CFG_STOP_ARRAY[0]
 Bit 1 SD42220 \$SC_CFG_STOP_ARRAY[1]
 Bit n SD42220 \$SC_CFG_STOP_ARRAY[n]

42300	COUPLE_RATIO_1		-	-		
-	Übersetzung für Synchronspindelbetrieb		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	2	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0,...	-1.0e8	1.0e8	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird das Übersetzungsverhältnis für die mit den kanalspez. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1[n] fest projektierte Kopplung bestimmt.

Der lineare Zusammenhang zwischen Leit- und Folgespindel wird durch das Übersetzungsverhältnis festgelegt. Das Übersetzungsverhältnis wird durch die Angabe von Zähler und Nenner bestimmt.

Übersetzungsverhältnis = Zähler / Nenner = SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO[0] / SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO[1]

Mit der Sprachanweisung COUPDEF können die Übersetzungsparameter im NC-Teileprogramm verändert werden, sofern dies nicht mit dem kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1 nicht verriegelt ist.

Die parametrisierten Werte der SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1 werden jedoch nicht verändert!

Die Berechnung des Übersetzungsverhältnisses wird mit Power-On angestoßen.

42400	PUNCH_DWELLTIME		-	N4		
s	Verweilzeit für Stanzen und Nibbeln		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	1.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Über dieses Datum wird die Verweilzeit zwischen dem Erreichen der Position und dem Auslösen des Hubes eingestellt.

Der eingestellte Wert wird auf ganzzahlige Vielfache des Interpolationstaktes gerundet (d. h. der hier eingestellte Wert kann gegenüber dem tatsächlich zur Ausführung kommenden geringfügig abweichen).

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

42402	NIBPUNCH_PRE_START_TIME		-	N4		
s	Verzögerungszeit (Stanzen/Nibbeln) mit G603		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	.02, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Die Wirkung dieses Settingdatums ist identisch mit der des MD26018 \$MC_NIBBLE_PRE_START_TIME. Es dient in erster Linie dazu, die Vorauslösezeit aus dem NC-Programm heraus zu verändern, um diese an unterschiedliche Blechgrößen und -dicken anpassen zu können. Das Settingdatum wird allerdings nur dann wirksam, wenn das Maschinendatum Null gesetzt wurde.

korrespondierend mit NIBBLE_PRESTART_TIME

42404	MINTIME_BETWEEN_STROKES		-	N4		
s	Mindestzeit zwischen 2 Hüben in Sekunden		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

Beschreibung: Mindestzeit zwischen 2 Hüben in Sekunden

42440	FRAME_OFFSET_INCR_PROG	-	K1, K2
-	Nullpunktverschiebungen in Frames	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/7 U

Beschreibung:

0: Bei inkrementeller Programmierung einer Achse wird nach einem Framewechsel nur das programmierte Positionsdelta gefahren. Nullpunktverschiebungen in FRAMES werden dann nur bei absoluter Positionsangabe herausgefahren.

1: Bei inkrementeller Programmierung einer Achse werden nach einem Framewechsel Änderungen von Nullpunktverschiebungen herausgefahren. (Standardverhalten bis SW 3) korrespondierend mit

SD42442 \$SC_TOOL_OFFSET_INCR_PROG

42442	TOOL_OFFSET_INCR_PROG	-	W1, K1
-	Werkzeuglängenkorrekturen	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/7 U

Beschreibung:

0: Bei inkrementeller Programmierung einer Achse wird nach einem Framewechsel nur das programmierte Positionsdelta gefahren. Werkzeuglängenkorrekturen in FRAMES werden dann nur bei absoluter Positionsangabe herausgefahren.

1: Bei inkrementeller Programmierung einer Achse werden nach einem Werkzeugwechsel Werkzeuglängenkorrekturen herausgefahren. (Standardverhalten bis SW 3) korrespondierend mit

SD42440 \$SC_FRAME_OFFSET_INCR_PROG

42444	TARGET_BLOCK_INCR_PROG	-	BA
-	Aufsetzmodus nach Suchlauf mit Berechnung	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/7 U

Beschreibung:

Erfolgt die erste Programmierung einer Achse nach "Suchlauf mit Berechnung an Satzendpunkt" inkrementell, so wird in Abhängigkeit von SD42444 \$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG der inkrementelle Wert auf den bis Suchziel aufgesammelten Wert addiert:

SD = TRUE : inkrementeller Wert wird auf aufgesammelte Position addiert

SD = FALSE : inkrementeller Wert wird auf aktuellen Istwert addiert

Das Settingdatum wird mit dem NC-Start für die Ausgabe der Aktionssätze ausgewertet.

42450	CONTPREC	-	B1, K6
mm	Konturgenauigkeit	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	0.000001 - 999999 7/7 U

Beschreibung:

Konturgenauigkeit. Mit dem Settingdatum kann angegeben werden, welche Genauigkeit für die Bahn der Geometrieachsen auf gekrümmten Konturen eingehalten werden soll. Je kleiner der Wert und je kleiner der KV-Faktor der Geometrieachsen, umso stärker wird der Bahnvorschub auf gekrümmten Konturen abgesenkt.

korrespondierend mit
 MD20470 \$MC_CPREC_WITH_FFW
 SD42460 \$SC_MINFEED

42460	MINFEED	-	B1, K6
mm/min	Mindestbahnvorschub bei CPRECON	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	1.e-6 1.e9 7/7 U

Beschreibung: Mindest-Bahnvorschub bei aktiver Funktion "Konturgenauigkeit". Der Vorschub wird nicht unter diesen Wert begrenzt, es sei denn, ein niedrigerer F-Wert wurde programmiert oder die Achsdynamiken lassen ihn nicht zu.
 korrespondierend mit
 MD20470 \$MC_CPREC_WITH_FFW
 SD42450 \$SC_CONTPREC

42465	SMOOTH_CONTUR_TOL	-	B1
mm	Maximale Konturabweichung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 999999. 7/7 U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird die maximale Toleranz beim Überschleifen für die Kontur festgelegt.
 Korrespondiert mit:
 MD20480 \$MC_SMOOTHING_MODE,
 SD42466 \$SC_SMOOTH_ORI_TOL

42466	SMOOTH_ORI_TOL	-	B1
Grad	Maximale Abweichung der WZ-Orientierung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 90. 7/7 U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird die maximale Toleranz beim Überschleifen für die Werkzeugorientierung festgelegt. Mit dem Datum wird die maximale erlaubte Winkelabweichung der Werkzeugorientierung bestimmt.
 Dieses Datum ist nur wirksam, falls eine Orientierungstransformation aktiv ist.
 Korrespondiert mit:
 MD20480 \$MC_SMOOTHING_MODE,
 SD42465 \$SC_SMOOTH_CONTUR_TOL

42470	CRIT_SPLINE_ANGLE	-	W1, PGA
Grad	Ecken-Grenzwinkel für Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0...	0.0 89.0 7/7 U

Beschreibung: Das Settingdatum definiert den Grenzwinkel, ab dem ein Satzübergang durch den Kompressor COMPCAD als Ecke interpretiert wird. Sinnvoll sind Werte zwischen 10 und 40 Grad. Erlaubt sind Werte von 0 bis 89 Grad einschließlich.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

Der Winkel dient nur als ungefähres Maß für die Eckenerkennung. Der Kompressor kann aufgrund von Plausibilitätsbetrachtungen auch flachere Satzübergänge als Ecken klassifizieren und auch größere Winkel als Ausreißer eliminieren.

42471	MIN_CURV_RADIUS			EXP, C09	-	
mm	Minimaler Krümmungsradius			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das Settingdatum gibt einen typischen Werkzeugradius an. Es wird nur beim Kompressor COMPCAD ausgewertet. Je kleiner der Wert, umso genauer, aber auch umso langsamer wird ein Programm abgearbeitet.

42472	MIN_SURF_RADIUS			EXP, C09	-	
mm	Minimaler Krümmungsradius für COMPSURF [0] Minimaler Krümmungsradius für Geometrieachsen [1] Minimaler Krümmungsradius für die Orientierungsachsen [2] Minimaler Krümmungsradius für weitere Achsen			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	3	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0,...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Das Settingdatum gibt einen typischen Werkzeugradius an. Es wird nur beim Kompressor COMPSURF ausgewertet. Je kleiner der Wert, umso genauer, aber auch umso langsamer wird ein Programm abgearbeitet.

42473	ACTNUM_SURF_GROUPS			EXP, C09	-	
-	Aktuell gewünschte Dimensionierung der Funktion COMPSURF bzgl. Achsgruppen.			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	3	7/7	U

Beschreibung: Das Settingdatum dimensioniert die Funktion COMPSURF bzgl. Achsgruppen für die folgende Bearbeitung. Werte größer als \$MC_MM_MAXNUM_SURF_GROUPS werden ohne Alarm begrenzt.

Korrespondiert mit:
MD28072 \$MC_MM_MAXNUM_SURF_GROUPS

42475	COMPRESS_CONTUR_TOL			-	F2, PGA	
mm	Maximale Konturabweichung beim Kompressor			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	999999.	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird die maximale Toleranz beim Kompressor für die Kontur festgelegt.

42476	COMPRESS_ORI_TOL			-	F2, PGA	
Grad	Maximale Abweichung der Werkzeugorientierung beim Kompressor			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	90.	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird die maximale Toleranz beim Kompressor für die Werkzeugorientierung festgelegt. Mit dem Datum wird die maximale erlaubte Winkelabweichung der Werkzeugorientierung bestimmt.
Dieses Datum ist nur wirksam, falls eine Orientierungstransformation aktiv ist.

42477	COMPRESS_ORI_ROT_TOL	-	F2, PGA
Grad	Maximale Abweichung der Werkzeugdrehung beim Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 90. 7/7 U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird die maximale Toleranz beim Kompressor für die Drehung der Werkzeugorientierung festgelegt. Mit dem Datum wird die maximale erlaubte Winkelabweichung der Drehung des Werkzeugs bestimmt.
Dieses Datum ist nur wirksam, falls eine Orientierungstransformation aktiv ist.
Eine Drehung der Werkzeugorientierung ist nur bei 6-Achs Maschinen möglich.

42478	SURF_PERF_ADJUST	EXP, C09	-
mm	Anpassung der Rechenzeitauslastung bei COMPSURF.	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005...	0.0001 0.1 1/1 M

Beschreibung: Stellt einen Kompromiss zwischen Rechenauslastung und Genauigkeit dar. Je höher der Wert umso kleiner die Rechenauslastung, je kleiner der Wert desto höher die Genauigkeit.
Eine schärfere Oberfläche kann insbesondere durch die COMPSURF mit "Glätten aus" (MIN_SURF_RADIUS = 0) erzielt werden.

42480	STOP_CUTCOM_STOPRE	-	W1
-	Alarmreaktion bei Werkzeugradiuskorrektur und Vorlaufstop	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0 - 7/7 U

Beschreibung: Ist dieses Settingdatum TRUE, wird die Satzbearbeitung bei Vorlaufstop und aktiver Werkzeugradiuskorrektur angehalten und erst nach einer Bedienerquittung (START) wieder fortgesetzt.
Ist es FALSE wird die Bearbeitung an einer derartigen Programmstelle nicht unterbrochen.

42490	CUTCOM_G40_STOPRE	-	W1
-	Abfahrverhalten der Werkzeugradiuskorrektur bei Vorlaufstop	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0 - 7/7 U

Beschreibung: FALSE:

2.4 NC-Settingdaten

Steht bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur vor dem Abwahlsatz (G40) ein Vorlaufstop (programmiert oder von der Steuerung intern erzeugt), so wird vom letzten Endpunkt vor dem Vorlaufstop ausgehend zunächst der Startpunkt des Abwahlsatzes angefahren. Anschließend wird der Abwahlsatz selbst abgearbeitet, d.h. aus dem Abwahlsatz entstehen in der Regel zwei Verfahrssätze. In diesen Sätzen ist keine Werkzeugradiuskorrektur mehr aktiv. Das Verhalten ist damit identisch zu dem vor Einführung dieses Settingdatums.

TRUE:

Steht bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur vor dem Abwahlsatz (G40) ein Vorlaufstop (programmiert oder von der Steuerung intern erzeugt), so wird vom letzten Endpunkt vor dem Vorlaufstop ausgehend mit einer Geraden der Endpunkt des Abwahlsatzes angefahren.

42494	CUTCOM_ACT_DEACT_CTRL			-	W1	
-	An-/Abfahrverhalten bei 2-1/2D-Werkzeugradiuskorrektur			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	2222, 2222, 2222, 2222, 2222, 2222, 2222, 2222...	-	-	7/7	U

Beschreibung:

Dieses Settingdatum steuert das An- bzw. Abfahrverhaltens bei der Werkzeugradiuskorrektur für die Fälle, in denen der Aktivierungs- bzw. Deaktivierungs- satz keine Verfahrinformation enthält. Es wird nur bei der 2-1/2D-WRK (CUT2D bzw. CUT2DF) ausgewertet.

Es ist folgendermaßen dezimal kodiert:

```

N   N   N   N
|   |   |   | ____  Anfahrverhalten bei Werkzeugen mit Schneidenlage
|   |   |   |          (Drehwerkzeuge)
|   |   |   | ____  Anfahrverhalten bei Werkzeugen ohne Schneidenlage
|   |   |   |          (Fräswerkzeuge)
|   |   |   | ____  Abfahrverhalten bei Werkzeugen mit Schneidenlage
|   |   |   |          (Drehwerkzeuge)
|   |   |   | ____  Abfahrverhalten bei Werkzeugen ohne Schneidenlage
|   |   |   |          (Fräswerkzeuge)
    
```

Enthält die maßgebliche Stelle eine 1, wird immer an- bzw. abgefahren, auch dann wenn G41/G42 bzw. G40 alleine im Satz steht.

z.B.

```

N100 x10 y0
N110 G41
N120 x20
    
```

Wird in vorstehendem Beispiel ein Werkzeugradius von 10mm angenommen, wird im Satz N110 auf die Position x10 y10 verfahren.

Enthält die maßgebliche Stelle eine 2, wird nur dann an- bzw. abgefahren, wenn im Aktivierungs- / Deaktivierungssatz mindestens eine Geometrieachse programmiert ist. Will man mit dieser Einstellung das gleiche Ergebnis wie im Beispiel oben erreichen, muss das Programm deshalb z.B. wie folgt geändert werden:

```

N100 x10 y0
N110 G41 x10
N120 x20
    
```

Fehlt hier die Achsangabe x10 im Satz N110, wird die Aktivierung der WRK um einen Satz verzögert, d.h. der Aktivierungssatz wäre der Satz N120.

Enthält die maßgebliche Stelle ein 3, wird in einem Deaktivierungssatz (G40) nicht abgefahren, falls nur die Geometrieachse senkrecht zur Korrektorebene programmiert ist. In diesem Fall wird zunächst die Bewegung senkrecht zur Korrektorebene ausgeführt. Anschließend folgt die Abfahrbewegung in der Korrektorebene. In diesem Fall muss der Satz nach G40 eine Bewegungsinformation in der Korrektorebene enthalten. Die Anfahrbewegungen für die Werte 2 und 3 sind identisch.

Enthält die maßgebliche Stelle eine andere Zahl als 1, 2 oder 3, also insbesondere den Wert 0, wird in einem Satz, der keine Verfahrinformation enthält, nicht an- bzw. abgefahren.

Zum Begriff "Werkzeuge mit Schneidenlage":

Das sind Werkzeuge mit Werkzeugnummern zwischen 400 und 599 (Dreh- und Schleifwerkzeuge), deren Schneidenlage einen Wert zwischen 1 und 8 hat. Dreh- und Schleifwerkzeuge mit Schneidenlage 0 oder 9 bzw. anderen, nicht definierten Werten, werden wie Fräswerkzeuge behandelt.

Hinweis:

Wird der Wert dieses Settingdatums innerhalb eines Programmes verändert, so empfiehlt es sich, vor dem Beschreiben einen Vorlaufstop (stopre) zu programmieren, da sonst die Gefahr besteht, dass in davor liegenden Programmteilen der neue Wert verwendet wird. Der umgekehrte Fall ist unkritisch, d.h. wird das Settingdatum beschrieben, greifen nachfolgende NC-Sätze mit Sicherheit auf den geänderte Wert zu.

42496	CUTCOM_CLSD_CONT			-	-	
-	Verhalten der Werkzeugradiuskorrektur bei geschlossener Kontur			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

FALSE:

FALL A: Ergeben sich bei einer (nahezu) geschlossenen Kontur, die aus zwei aufeinanderfolgenden Kreissätzen oder einem (nahezu) geschlossenen Vollkreis besteht, bei Korrektur an der Innenseite zwei Schnittpunkte, so wird entsprechend dem Standardverfahren der Schnittpunkt gewählt, der auf der ersten Teilkontur näher am Satzanfang liegt.

Mit diesem Verfahren können Konturen ausgelassen werden.

Ein Kontur wird dann als (nahezu) geschlossen betrachtet, wenn der Abstand zwischen dem Startpunkt des ersten Satzes und dem Endpunkt des zweiten Satzes bzw. dem Start- und Endpunkt des nahezu geschlossenen Vollkreises kleiner ist als 10% des wirksamen Korrekturradius aber nicht größer als 1000 Weginkremente (entspr. lmm bei 3 Nachkommastellen).

FALL B: Schneidet bei der Korrektur an der Innenseite und einem Satzübergang zwischen einer Geraden und einem Kreis mit einem Öffnungswinkel vom mehr als etwa 315 Grad die Offsetkurve der Geraden die Offsetkurve des Kreises in zwei Punkten, so wird entsprechend dem Standardverfahren der Schnittpunkt gewählt, der auf der ersten Teilkontur näher am Satzanfang liegt.

In dieser Situation werden die beiden beteiligten Kurven fast vollständig ausgelassen.

TRUE:

In der gleichen Situationen wie oben beschrieben wird der Schnittpunkt gewählt, der auf der ersten Teilkontur näher am Satzende liegt. Damit bleibt mehr von den beiden Teilkonturen erhalten. Das ist das bessere Verfahren um die programmierte Originalkontur zu erreichen.

Es ist bei (nahezu) geschlossenen Konturen generell immer besser, Konturen in Teilkonturen aufzuteilen (z.B. anstatt einem Vollkreis, zwei Halbkreise programmieren) so dass die Werkzeugradiuskorrektur den eindeutigen Schnittpunkt finden kann.

2.4 NC-Settingdaten

FALL A: Bei zwei aufeinanderfolgenden Kurven (wie oben beschrieben), deren Offsetkurven sich zweimal schneiden, wird der Schnittpunkt gewählt, der näher am Ende der ersten Kurve liegt.

Dabei wird am Satzanfang der ersten Kurve und am Satzende der zweiten Kurve eine geringfügige Konturverletzung in Kauf genommen, um die beiden Kurven vollständig bearbeiten zu können. Dies jedoch nur dann, wenn die Kontur (nahezu) geschlossen ist (s. die Definition oben).

FALL B: In der gleichen Situation, wie oben beschrieben, wird der Schnittpunkt gewählt, der näher am Ende der ersten Kurve liegt.

Dies jedoch nur dann, wenn der Betrag der dadurch verursachten Konturverletzung kleiner ist als die fest eingestellte Toleranz von 0,002 mm.

42500	SD_MAX_PATH_ACCEL		-	B2		
m/s ²	Maximale Bahnbeschleunigung		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	10000., 10000., 10000., 10000., 10000., 10000., 10000., 10000....	1.0e-6	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Settingdatum für zusätzliche Begrenzung der (tangentialen) Bahnbeschleunigung korrespondierend mit ...
 MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL
 SD42502 \$SC_IS_SD_MAX_PATH_ACCEL

42502	IS_SD_MAX_PATH_ACCEL		-	B2		
-	Auswerten SD42500 \$SC_SD_MAX_PATH_ACCEL		BOOLEAN	SOFORT		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: SD42500 \$SC_SD_MAX_PATH_ACCEL wird eingerechnet, wenn SD42502 \$SC_IS_SD_MAX_PATH_ACCEL=TRUE ist.
 korrespondierend mit ...
 SD42500 \$SC_SD_MAX_PATH_ACCEL

42510	SD_MAX_PATH_JERK		-	B2		
m/s ³	Maximaler bahnbezogener Ruck als Settingdatum		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	100000., 100000., 100000., 100000., 100000., 100000., 100000., 1...	1.e-9	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Maximaler bahnbezogener Ruck kann zusätzlich zu MD20600 \$MC_MAX_PATH_JERK den Ruck begrenzen.
 korrespondierend mit ...
 MD20600 \$MC_MAX_PATH_JERK
 SD42512 \$SC_IS_SD_MAX_PATH_JERK

42512	IS_SD_MAX_PATH_JERK	-	B2
-	Auswerten SD42510 \$SC_SD_MAX_PATH_JERK	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: SD42510 \$SC_SD_MAX_PATH_JERK wird eingerechnet, wenn SD42512 \$SC_IS_SD_MAX_PATH_JERK=TRUE ist.
korrespondierend mit ...
SD42510 \$SC_SD_MAX_PATH_JERK (SD für zusätzliche Begrenzung des (tangentialen) Bahnrucks)

42520	CORNER_SLOWDOWN_START	-	-
mm	Beginn der Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0
-	-		1.0E+301
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: Bahnweglänge, ab der der Vorschub vor der Ecke bei G62 reduziert wird.

42522	CORNER_SLOWDOWN_END	-	-
mm	Ende der Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0
-	-		1.0E+301
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: Bahnweglänge, bis zu der der Vorschub nach einer Ecke bei G62 reduziert bleibt.

42524	CORNER_SLOWDOWN_OVR	-	-
%	Override zur Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0
-	-		1.0E+301
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: Override, mit dem der Vorschub an der Ecke bei G62 multipliziert wird.

42526	CORNER_SLOWDOWN_CRIT	-	-
Grad	Eckenerkennung bei G62.	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.0
-	-		1.0E+301
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: Winkel, ab dem eine Ecke bei der Vorschubreduzierung mit G62 berücksichtigt wird.
Z.B. SD42526 \$SC_CORNER_SLOWDOWN_CRIT = 90: alle Ecken mit 90Grad oder spitzer, werden bei G62 langsamer gefahren.

42528	CUTCOM_DECEL_LIMIT	-	-
-	Vorschubabsenkung an Kreisen bei Werkzeugradiuskorrektur	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.
-	-		1.
-	-		7/7
-	-		U

Beschreibung: Das Settingdatum begrenzt die Vorschubabsenkung des Werkzeugmittelpunkts an innengekrümmten Kreisabschnitten bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur und angewähltem CFC bzw. CFIN.

2.4 NC-Settingdaten

Bei CFC wird der Vorschub an der Kontur vorgegeben. An innengekrümmten Kreisbögen ergibt sich aus dem Verhältnis von Konturkrümmung und Krümmung der Werkzeugmittelpunktsbahn eine Vorschubabsenkung des Werkzeugmittelpunktes. Das Settingdatum begrenzt diesen Effekt. Damit kann Freischneiden und Heißlaufen des Werkzeugs verringert werden.

Bei Konturen mit veränderlicher Krümmung wird eine mittlere Krümmung verwendet.

0: liefert das bisherige Verhalten: Bei einem Verhältnis von Konturradius zum Radius der Werkzeugmittelpunktsbahn kleiner gleich 0.01 wird der Vorschub auf die Werkzeugmittelpunktsbahn angewendet. Weniger ausgeprägte Vorschubreduzierungen werden durchgeführt.

>0: die Vorschubabsenkung wird auf den programmierten Faktor begrenzt. Bei 0.01 bedeutet dies, dass der Vorschub der Werkzeugmittelpunktsbahn ggf. nur 1 Prozent des programmierten Vorschubwertes beträgt.

1: Der Vorschub des Werkzeugmittelpunktes wird an innengekrümmten Konturen gleich dem programmierten Vorschub (das Verhalten entspricht dann CFTCP).

42600	JOG_FEED_PER_REV_SOURCE	-			V1	
-	Steuerung Umdrehungsvorschub in JOG	DWORD			SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-3	31	7/7	U

Beschreibung: In der Betriebsart JOG Umdrehungsvorschub für Geometrieachsen auf die ein Frame mit Rotation wirkt:
 0= Es ist kein Umdrehungsvorschub aktiv
 >0= Maschinenachsindex der Rundachse/Spindel, von der der Umdrehungsvorschub abgeleitet wird
 -1= Umdrehungsvorschub abgeleitet von der Masterspindel des Kanals, in dem die Achse/Spindel aktiv ist
 -2= von der Achse mit Maschinenachsindex == 0, wird der Umdrehungsvorschub abgeleitet
 -3= Umdrehungsvorschub abgeleitet von der Masterspindel des Kanals in dem die Achse/Spindel aktiv ist. Bei stehender Masterspindel ist kein Umdrehungsvorschub angewählt.
 korrespondierend mit
 SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE (Umdrehungsvorschub für Positionsachsen/Spindeln)

42650	CART_JOG_MODE	-			H1	
-	Koordinatensystem für kartesisches Handverfahren	DWORD			SOFORT	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0404	7/7	U

Beschreibung: Damit kann das Bezugskoordinatensystem beim Kartesischen Handverfahren eingestellt werden. Die Bits 0 bis 7 sind hierbei für die Auswahl des Koordinatensystems für die Translation, die Bits 8 bis 15 sind für die Auswahl des Bezugssystems für die Orientierung vorgesehen.
 Wenn kein Bit gesetzt ist, oder nur ein Bit entweder für die Translation, oder für die Orientierung gesetzt ist, wird das Kartesische Handverfahren nicht aktiv. Das bedeutet, dass immer ein Bit für die Translation und die Orientierung gesetzt werden muss. Wenn mehr als ein Bit für die Translation oder die Orientierung gesetzt wird, wird das Kartesische Handverfahren ebenfalls nicht aktiv.
 Die Bedeutung der einzelnen Bits ist folgendermaßen festgelegt :
 Bit 0 : Translation im Basiskoordinatensystem
 Bit 1 : Translation im Werkstückkoordinatensystem
 Bit 2 : Translation im Werkzeugkoordinatensystem
 Bit 3 : reserviert

Bit 4 : reserviert
 Bit 5 : reserviert
 Bit 6 : reserviert
 Bit 7 : reserviert
 Bit 8 : Orientierung im Basiskoordinatensystem
 Bit 9 : Orientierung im Werkstückkoordinatensystem
 Bit 10 : Orientierung im Werkzeugkoordinatensystem
 Bit 11 : reserviert
 Bit 12 : reserviert
 Bit 13 : reserviert
 Bit 14 : reserviert
 Bit 15 : reserviert

42660	ORI_JOG_MODE	-	-
-	Definition virtueller Kinematik für JOG	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			5
			7/7
			U

Beschreibung:

Damit kann eine virtuelle Kinematik definiert werden, die für das Handverfahren von Orientierungen wirksam wird.

Dieses Settingdatum wird nur von der generischen 5/6-Achs Transformation ausgewertet. Für OEM Transformationen hat dieses Datum keine Bedeutung.

Es gibt folgende Einstellmöglichkeiten:

0: Die virtuelle Kinematik wird durch die Transformation festgelegt.

1: Beim Joggen werden Eulerwinkel verfahren, d.h. die 1. Achse dreht um die z-Richtung, die 2. Achse dreht um die x-Richtung und die evtl. vorhandene 3. Achse dreht um die neue z-Richtung.

2: Beim Joggen werden RPY-Winkel verfahren mit der Drehreihenfolge XYZ, d.h. die 1. Achse dreht um die x-Richtung, die 2. Achse um die y-Richtung und die evtl. vorhandene 3. Achse dreht um die neue z-Richtung.

3: Beim Joggen werden RPY-Winkel verfahren mit der Drehreihenfolge ZYX, d.h. die 1. Achse dreht um die z-Richtung, die 2. Achse um die y-Richtung und die evtl. vorhandene 3. Achse dreht um die neue x-Richtung.

4: Die Drehfolge der Rundachsen wird über das MD21120 \$MC_ORIAX_TURN_TAB_1 eingestellt.

5: Die Drehfolge der Rundachsen wird über das MD21130 \$MC_ORIAX_TURN_TAB_2 eingestellt.

42664	OFF_ORI_LIMIT	-	-
Grad	Maximale Winkel für die Überlagerung der Orientierung [0] Maximaler Winkel für den Orientierungsvektor [1] Maximaler Winkel für den Drehvektor bei 6-Achs Kinematiken	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0, 90.0...	0.0
			1.0E+301
			7/7
			U

Beschreibung:

Damit können maximale Winkel für die maximal mögliche Überlagerung der aktuellen Werkzeugorientierung mit den Systemvariablen \$AC_OFF_O, \$AC_OFF_R., \$AC_OFF_LEAD, \$AC_OFF_TILT und \$AC_OFF_THETA vorgegeben werden.

\$AC_OFF_ORI_LIMIT[0]: Maximaler Winkel für den Vektor der Werkzeugorientierung

\$AC_OFF_ORI_LIMIT[1]: Maximaler Winkel für den Drehvektor (nur bei 6-Achs Kinematiken)

Falls eine Überlagerung der Werkzeugorientierung vorgegeben wird, die grösser ist als die maximalen Winkel wird dies in der Systemvariable \$AC_OFF_ORI_LIMIT angezeigt.

2.4 NC-Settingdaten

42670	ORIPATH_SMOOTH_DIST			-	-	
mm, Grad	Wegstrecke zur Glättung der Orientierung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wegstrecke über die ein Sprung der Werkzeugorientierung bei bahnrelativer Orientierungsinterpolation ORIPATH geglättet wird. Innerhalb dieser Wegstrecke gibt es eine Abweichung von dem mit LEAD/TILT programmierten Bezug der Orientierung zur Bahntangente und Flächennormalvektor.
Wird für diese Weglänge Null eingegeben (SD42670 \$SC_ORIPATH_SMOOTH_DIST = 0.0), wird zur Glättung der Orientierung ein Zwischensatz eingefügt. Dies bedeutet, dass die Bahnbewegung in einer Ecke stehen bleibt und sich dann die Orientierung separat gedreht wird.

42672	ORIPATH_SMOOTH_TOL			-	-	
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Maximaler Winkel (in Grad) für die Abweichung der Werkzeugorientierung bei bahnrelativer Orientierungsinterpolation ORIPATH. Diese Winkeltoleranz wird verwendet zur Glättung eines "Knicks" im Orientierungsverlauf.

42674	ORI_SMOOTH_DIST			-	-	
mm, Grad	Wegstrecke zur Glättung der Orientierung beim Überschleifen			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Wegstrecke über die ein Knick der Werkzeugorientierung an einem Satzübergang mit dem G-Code OSD geglättet wird.

42676	ORI_SMOOTH_TOL			-	-	
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung beim Überschleifen			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Maximaler Winkel (in Grad) für die Abweichung der Werkzeugorientierung beim Überschleifen der Orientierung mit dem G-Code OST bei einem Knick des Orientierungsverlaufs an Satzübergängen.

42678	ORISON_TOL			-	-	
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Maximaler Winkel (in Grad) für die Abweichung der Werkzeugorientierung beim Glätten der Orientierung mit dem G-Code ORISON über mehrere Sätze hinweg.
Die Toleranzvorgabe mit dem SD42678 \$SC_ORISON_TOL ist nur dann gültig, falls keine programmierte Orientierungstoleranz (OTOL) aktiv ist.
Dieses Verhalten ist die Standardeinstellung. Mit dem MD20478 \$MC_ORISON_MODE kann dies jedoch verändert werden.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

Bei einem Vollkreis wird der Radius vom Kreismittelpunkt ausgehend in Richtung der Abszisse (1. Geometrieachse) der Ebene vergrößert

Dieses Settingdatum sollte über die Bedienoberfläche geschrieben werden.

42693	JOG_CIRCLE_START_ANGLE	-	-			
Grad	Kreisstartwinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	360	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Kreisen der Startwinkel definiert. Der Startwinkel bezieht sich auf die Abszisse der aktuellen Ebene. Ein Verfahren ist nur innerhalb des zwischen Start- und Endwinkel liegenden Bereichs möglich. Das SD42692 \$SC_JOG_CIRCLE_MODE, Bit 0 definiert dabei die Richtung vom Start- zum Endwinkel. Sind Start- und Endwinkel gleich Null, so wirkt keine Begrenzung. Dieses Settingdatum wird über die Bedienoberfläche geschrieben.

42694	JOG_CIRCLE_END_ANGLE	-	-			
Grad	Kreisendwinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	360	7/7	U

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Kreisen der Endwinkel definiert. Der Endwinkel bezieht sich auf die Abszisse der aktuellen Ebene. Ein Verfahren ist nur innerhalb des zwischen Start- und Endwinkel liegenden Bereichs möglich. Das SD42692 \$SC_JOG_CIRCLE_MODE, Bit 0 definiert dabei die Richtung vom Start- zum Endwinkel. Sind Start- und Endwinkel gleich Null, so wirkt keine Begrenzung. Dieses Settingdatum wird über die Bedienoberfläche geschrieben.

42700	EXT_PROG_PATH	-	K1			
-	Programmpfad für externen Unterprogrammaufruf EXTCALL	STRING	SOFORT			
-						
-	-	-	-	-	7/7	U

Beschreibung: Der Gesamtpfad ergibt sich aus der Stringverkettung von SD42700 \$SC_EXT_PROG_PATH + programmierter Unterprogrammbezeichner

42750	ABSBLOCK_ENABLE	-	K1			
-	Basissatzanzeige freigeben	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: Wert 0: Basissätze mit Absolutwerten (Basissatzanzeige) sperren
Wert 1: Basissätze mit Absolutwerten (Basissatzanzeige) freigeben

42800	SPIND_ASSIGN_TAB	-	S1			
-	Spindelnummernumsetzer.	BYTE	SOFORT			
-						
-	21	0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17,, 0...	0	20	7/7	U

Beschreibung: Der Spindelumsetzer setzt die programmierte (= logische) Spindelnummer auf die physikalische (= interne, projektierte) Spindelnummer um.

Der Index des Settingdatums (SD) entspricht der programmierten Spindelnummer bzw. der programmierten Adresserweiterung.

Der Inhalt des jeweiligen SD ist die physikalische, tatsächlich vorhandene Spindel. Sonderfälle, Fehler,

Hinweise:

- Der Index Null (SPIND_ASSIGN_TAB[0]) dient ausschließlich der Anzeige der im Kanal angewählten Masterspindel (= logische Spindelnummer) und darf nicht überschrieben werden.
- Änderungen des Spindelumsetzers wirken sofort. Es ist deshalb nicht empfehlenswert, den Spindelumsetzer von HMI oder PLC während eines laufenden Teileprogramms für die im Teileprogramm verwendeten Spindeln zu verändern.
- Nach "SRAM-Löschen" sind logische und physikalische Spindeln identisch.

42900	MIRROR_TOOL_LENGTH			-	W1	
-	Vorzeichenwechsel Werkzeuglänge beim Spiegeln			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

TRUE:

Wird ein Frame mit Spiegeln aktiviert, werden die Werkzeuglängekomponenten (\$TC_DP3[... , ...] bis \$TC_DP5[... , ...]) und die Komponenten des Basismaßes (\$TC_DP21[... , ...] bis \$TC_DP23[... , ...]), deren zugehörige Achsen gespiegelt sind, ebenfalls gespiegelt, d.h. ihr Vorzeichen wird invertiert. Die Verschleißwerte werden nicht mitgespiegelt. Sollen diese ebenfalls gespiegelt werden, muss das SD42910 \$SC_MIRROR_TOOL_WEAR gesetzt sein.

FALSE:

Die Vorzeichen der Werkzeuglängekomponenten sind unabhängig davon, ob ein Frame mit Spiegeln aktiv ist.

42910	MIRROR_TOOL_WEAR			-	W1	
-	Vorzeichenwechsel Werkzeugverschleiß beim Spiegeln			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

TRUE:

Wird ein Frame mit Spiegeln aktiviert, werden die Vorzeichen der Verschleißwerte der entsprechenden Komponenten invertiert. Die Verschleißwerte der Komponenten, die nicht gespiegelten Achsen zugeordnet sind, bleiben unverändert.

FALSE:

Die Vorzeichen der Verschleißwerte sind unabhängig davon, ob ein Frame mit Spiegeln aktiv ist.

42920	WEAR_SIGN_CUTPOS			-	W1	
-	Vorzeichen des Verschleißes bei Werkzeugen mit Schneidenlage			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

2.4 NC-Settingdaten

Beschreibung:

TRUE:

Das Vorzeichen des Verschleißes der Werkzeuglängenkomponenten hängt bei Werkzeugen mit relevanter Schneidenlage (Dreh- und Schleifwerkzeuge) von der Schneidenlage ab.

Das Vorzeichen wird in den folgenden mit X bezeichneten Fällen invertiert:

Schneidenlage	Länge 1	Länge 2
1		
2	X	
3	X	X
4		X
5		
6		
7	X	
8		X
9		

Das Vorzeichen des Verschleißwertes der Länge 3 wird durch dieses Settingdatum nicht beeinflusst.

Das SD42930 \$SC_WEAR_SIGN wirkt zusätzlich zu diesem Settingdatum

FALSE:

Das Vorzeichen des Verschleißes der Werkzeuglängenkomponenten sind unabhängig von der Schneidenlage.

42930	WEAR_SIGN			-	W1	
-	Vorzeichen des Verschleißes			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung:

TRUE:

Das Vorzeichen des Verschleißes der Werkzeuglängenkomponenten und des Werkzeugradius wird invertiert, d.h. bei einer positiven Eingabe wird das Gesamtmaß verringert.

FALSE:

Das Vorzeichen des Verschleißes der Werkzeuglängenkomponenten und des Werkzeugradius wird nicht invertiert.

42935	WEAR_TRANSFORM			-	W1, W4	
-	Transformationen für Werkzeugkomponenten			UDWORD	SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x0	0x03	7/7	U

Beschreibung:

Dieses Settingdatum ist Bit-codiert.

Es legt fest, welche der drei Verschleißkomponenten Verschleiß

(\$TC_DP12 - \$TC_DP14),

Summenkorrekturen fein (\$TC_SCPx3 - \$TC_SCPx5)

und Summenkorrekturen grob (\$TC_ECPx3 - \$TC_ECPx5)

einer Adaptertransformation und einer Transformation durch einen orientierbaren Werkzeugträger unterworfen wird, wenn aus der G-Code-Gruppe 56 einer der beiden G-Codes TOWMCS bzw. TOWWCS aktiv ist. Ist der Grundstellungs-G-Code TOWSTD aktiv, wird dieses Settingdatum nicht wirksam.

Es gilt dabei die folgende Zuordnung:

Bit 0 = TRUE: Transformationen nicht auf \$TC_DP12 - \$TC_DP14 anwenden.

Bit 1 = TRUE: Transformationen nicht auf \$TC_SCPx3 - \$TC_SCPx5 anwenden.

Bit 2 = TRUE: Transformationen nicht auf \$TC_ECPx3 - \$TC_ECPx5 anwenden.

Die nicht genannten Bits sind (derzeit) nicht belegt.

42940	TOOL_LENGTH_CONST	-	W1
-	Wechsel der Werkzeuglängenkomponenten bei Ebenenwechsel	DWORD	SOFORT
-			
-		0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung:

Ist dieses Settingdatum ungleich Null, so wird die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten (Länge, Verschleiß und Basismaß) zu den Geometrieachsen bei einem Wechsel der Bearbeitungsebene (G17 - G19) nicht verändert.

Die Zuordnung der Werkzeuglängekomponenten zu den Geometrieachsen ergibt sich aus dem Wert des Settingdatums gemäß den folgenden Tabellen.

Die Zuordnung der Werkzeugorientierungskomponenten wird durch dieses Settingdatum nicht beeinflusst. Gegebenenfalls müssen die Settingdaten SD42945 \$SC_TOOL_ORI_CONST_M und SD42947 \$SC_TOOL_ORI_CONST_T entsprechend gesetzt werden.

Bei der Zuordnung wird zwischen Dreh- und Schleifwerkzeugen (Werkzeugtypen 400 bis 599) und anderen Werkzeugen (typischerweise Fräswerkzeuge) unterschieden.

Bei der Darstellung in den Tabellen wird davon ausgegangen, dass die Geometrieachsen 1 bis 3 mit X, Y und Z bezeichnet sind. Für die Zuordnung einer Korrektur zu einer Achse ist jedoch nicht der Achsbezeichner, sondern die Achsreihenfolge maßgebend.

Zuordnung für Dreh- und Schleifwerkzeuge (Werkzeugtypen 400 bis 599):

Inhalt	Länge 1	Länge 2	Länge 3
17	Y	X	Z
18*	X	Z	Y
19	Z	Y	X
-17	X	Y	Z
-18	Z	X	Y
-19	Y	Z	X

* Jeder Wert ungleich 0, der nicht gleich einem der sechs aufgeführten Werte ist, wird wie der Wert 18 bewertet.

Bei den Werten mit gleichem Betrag aber unterschiedlichem Vorzeichen ist die Zuordnung der Länge 3 jeweils gleich, die Längen 1 und 2 sind getauscht. Zuordnung für alle Werkzeugen, die keine Dreh- oder Schleifwerkzeuge sind (Werkzeugtypen < 400 oder > 599):

Inhalt	Länge 1	Länge 2	Länge 3
17*	Z	Y	X
18	Y	X	Z
19	X	Z	Y
-17	Z	X	Y
-18	Y	Z	X
-19	X	Y	Z

* Jeder Wert ungleich 0, der nicht gleich einem der sechs aufgeführten Werte ist, wird wie der Wert 17 bewertet.

Bei den Werten mit gleichem Betrag aber unterschiedlichem Vorzeichen ist die Zuordnung der Länge 1 jeweils gleich, die Längen 2 und 3 sind getauscht.

Ist die 100er-Stelle des Settingdatums gleich 1, wird das Vorzeichen der zweiten Längenkomponente invertiert.

Hat das Settingdatum SD42950 \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE den Wert 3, wirkt dieses Settingdatum nur auf Fräswerkzeuge. Zusammen mit dem Settingdatum SD42942 \$SC_TOOL_LENGTH_CONST_T können die Längenzuordnungen dann getrennt für Dreh- bzw. Fräswerkzeuge eingestellt werden.

2.4 NC-Settingdaten

42942	TOOL_LENGTH_CONST_T	-	W1
-	Wechsel der Werkzeuglängenkomponenten für Drehwerkzeuge bei Ebenenwechsel	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung: Dieses Settingdatum wird nur dann ausgewertet, wenn das SD42950 \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE den Wert 3 hat. Unter dieser Voraussetzung hat es folgende Bedeutung:

Ist dieses Settingdatum ungleich Null, so wird die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten (Länge, Verschleiß und Basismaß) von Dreh- und Schleifwerkzeugen (Werkzeugtypen 400 bis 599) zu den Geometrieachsen bei einem Wechsel der Bearbeitungsebene (G17 - G19) nicht verändert.

Die Zuordnung der Werkzeugorientierungskomponenten wird durch dieses Settingdatum nicht beeinflusst. Gegebenenfalls muss das Settingdatum SD42957 \$SC_TOOL_ORI_CONST_T entsprechend gesetzt werden.

Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten zu den Geometrieachsen ergibt sich aus dem Wert des Settingdatums gemäß der folgenden Tabelle.

Bei der Darstellung in der Tabelle wird davon ausgegangen, dass die Geometrieachsen 1 bis 3 mit X, Y und Z bezeichnet sind. Für die Zuordnung einer Korrektur zu einer Achse ist jedoch nicht der Achsbezeichner, sondern die Achsreihenfolge maßgebend.

Inhalt	Länge 1	Länge 2	Länge 3
17	Y	X	Z
18*	X	Z	Y
19	Z	Y	X
-17	X	Y	Z
-18	Z	X	Y
-19	Y	Z	X

* Jeder Wert ungleich 0, der nicht gleich einem der sechs aufgeführten Werte ist, wird wie der Wert 18 bewertet.

Bei den Werten mit gleichem Betrag aber unterschiedlichem Vorzeichen ist die Zuordnung der Länge 3 jeweils gleich, die Längen 1 und 2 sind getauscht.

Ist die 100er-Stelle des Settingdatums gleich 1, wird das Vorzeichen der zweiten Längenkomponente invertiert.

42950	TOOL_LENGTH_TYPE	-	W1
-	Zuordnung der Werkzeuglängenkompensation unabh. vom Werkzeugtyp	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung: Dieses Settingdatum legt die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten zu den Geometrieachsen unabhängig vom Werkzeugtyp fest. Es kann die Werte 0 bis 3 annehmen. Jeder andere Wert wird wie der Wert 0 behandelt.

Wert

0: Die Zuordnung erfolgt standardmäßig. Es wird zwischen Dreh- und Schleifwerkzeugen (Werkzeugtypen 400 bis 599) und anderen Werkzeugen (Fräswerkzeugen) unterschieden.

1: Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten erfolgt unabhängig vom tatsächlichen Werkzeugtyp immer wie bei Fräswerkzeugen.

2. Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten erfolgt unabhängig vom tatsächlichen Werkzeugtyp immer wie bei Dreh- und Schleifwerkzeugen.

3. Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten erfolgt getrennt für Dreh- und Schleifwerkzeuge (Werkzeugtypen 400 bis 599) einerseits und alle anderen Werkzeuge (Fräswerkzeuge) andererseits.

Die Zuordnung der Werkzeugkomponenten wird dabei folgendermaßen festgelegt:

Fräswerkzeuge:

Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten wird durch SD42940 \$SC_TOOL_LENGTH_CONST bestimmt.

Dreh- und Schleifwerkzeuge:

Die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten wird durch SD42942 \$SC_TOOL_LENGTH_CONST_T bestimmt.

Das Settingdatum wirkt auch auf die den Längenkomponenten zugeordneten Verschleißwerte.

Ist das SD42940 \$SC_TOOL_LENGTH_CONST gesetzt, so wird in den dort definierten Tabellen unabhängig vom tatsächlichen Werkzeugtyp auf die durch SD42950 \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE definierte Tabelle für Fräs- bzw. Drehwerkzeuge zugegriffen, falls der Wert des letzteren gleich 1 oder 2 ist.

42954	TOOL_ORI_CONST_M	-	W1
-	Wechsel der Werkzeugorientierungskomp. für Fräswerkzeuge bei Ebenenwechsel	DWORD	SOFORT
-			
-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	7/7 U

Beschreibung:

Ist dieses Settingdatum ungleich Null, so wird für Fräswerkzeuge (alle Werkzeugtypen außer 400 bis 599) ein rechtshändiges, orthogonales Werkzeugkoordinatensystem definiert, das beim Wechsel der Bearbeitungsebene (G17 - G19) unverändert bleibt. Es hat keine Bedeutung für Dreh- und Schleifwerkzeuge.

Das Orientierungskoordinatensystem wird bestimmt durch den Orientierungsvektor und einen darauf senkrecht stehenden Orientierungsnormalenvektor. Es wird vervollständigt durch einen dritten Vektor, den sogenannten Binormalenvektor, der sich aus dem Kreuzprodukt aus Orientierungsnormalenvektor und Orientierungsvektor ergibt.

Die Grundorientierung wird dabei durch die Einer- und Zehnerstelle des Settingdatums bestimmt. Zulässig sind außer dem Wert 0 nur die Werte 17, 18 und 19. Alle andern Werte werden so behandelt, als sei der Wert 17.

Inhalt	Orientierungs- vektor	Orientierungs- normalenvektor	Binormalen- vektor
17*	(0, 0, 1)	(0, 1, 0)	(1, 0, 0)
18	(0, 1, 0)	(1, 0, 0)	(0, 0, 1)
19	(1, 0, 0)	(0, 0, 1)	(0, 1, 0)

* Jeder Wert ungleich 0, der nicht gleich einem der drei aufgeführten Werte ist, wird wie der Wert 17 bewertet.

Ist n der Inhalt 100er-Stelle des Settingdatums, wird das Koordinatensystem mit dem Winkel $n * 90$ Grad um den Orientierungsvektor gedreht. Für n sind die Werte 0 bis 3 zulässig. Größere Werte werden wie der Wert 0 bewertet.

Ist das Vorzeichen des Settingdatums negativ, wird das Koordinatensystem um 180 Grad um die Achse gedreht, die durch die ursprüngliche Lage des Orientierungsnormenvektors (d.h. vor einer eventuellen Drehung wegen n ungleich 0) definiert ist.

Beispiel:

Ist der Inhalt des Settingdatums -18, so gilt:

Orientierungsvektor	(0, -1, 0)
Orientierungsnormalenvektor	(1, 0, 0)
Binormalenvektor	(0, 0, -1)

Behandlung von Werkzeugen mit explizit programmierter Werkzeugorientierung mittels Schneidendaten (\$TC_DPV..):

Bei den Werkzeugen, bei denen die Orientierung auf diese Art definiert ist, wird dieses Settingdatum normalerweise ignoriert, d.h. die programmierten Orientierungsvektoren werden abhängig von der aktiven Bearbeitungsebene (G17 - G19) den Geometrieachsen zugeordnet.

2.4 NC-Settingdaten

Soll das Settingdatum auch für solche Werkzeuge wirksam sein, muss die 1000er-Stelle gleich 1 sein. Dabei werden die 100er-Stelle und das Vorzeichen nicht ausgewertet, d.h. das Settingdatum definiert ausschließlich, wie die Orientierungskomponenten den Geometrieachsrichtungen zugeordnet werden. Es werden keine zusätzlichen Drehungen ausgeführt.

42956	TOOL_ORI_CONST_T	-	W1
-	Wechsel der Werkzeugorientierungskomp. für Drehwerkzeuge bei Ebenenwechsel	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung:

Ist dieses Settingdatum ungleich Null, so wird die Zuordnung der Werkzeugorientierungskomponenten von Dreh- und Schleifwerkzeugen (Werkzeugtypen 400 bis 599) zu den Geometrieachsen bei einem Wechsel der Bearbeitungsebene (G17 - G19) nicht verändert. Es hat keine Bedeutung für Werkzeuge, die keine Dreh- oder Schleifwerkzeuge sind.

Das Orientierungskordinatensystem wird bestimmt durch den Orientierungsvektor und einen darauf senkrecht stehenden Orientierungsnormalenvektor. Es wird vervollständigt durch einen dritten Vektor, den sogenannten Binormalenvektor, der sich aus dem Kreuzprodukt aus Orientierungsnormalenvektor und Orientierungsvektor ergibt.

Die Grundorientierung wird dabei durch die Einer- und Zehnerstelle des Settingdatums bestimmt. Zulässig sind außer dem Wert 0 nur die Werte 17, 18 und 19. Alle andern Werte werden so behandelt, als sei der Wert 18.

Inhalt	Orientierungs-vektor	Orientierungs-normalenvektor	Binormalen-vektor
17	(0, 0, 1)	(0, 1, 0)	(1, 0, 0)
18*	(0, 1, 0)	(1, 0, 0)	(0, 0, 1)
19	(1, 0, 0)	(0, 0, 1)	(0, 1, 0)

* Jeder Wert ungleich 0, der nicht gleich einem der drei aufgeführten Werte ist, wird wie der Wert 18 bewertet.

Ist n der Inhalt 100er-Stelle des Settingdatums, wird das Koordinatensystem mit dem Winkel $n * 90$ Grad um den Orientierungsvektor gedreht. Für n sind die Werte 0 bis 3 zulässig. Größere Werte werden wie der Wert 0 bewertet.

Ist das Vorzeichen des Settingdatums negativ, wird das Koordinatensystem um 180 Grad um die Achse gedreht, die durch die ursprüngliche Lage des Orientierungsnormlenvektors (d.h. vor einer eventuellen Drehung wegen n ungleich 0) definiert ist.

Beispiel:

Ist der Inhalt des Settingdatums -18, so gilt:

Orientierungsvektor	(0, -1, 0)
Orientierungsnormalenvektor	(1, 0, 0)
Binormalenvektor	(0, 0, -1)

Behandlung von Werkzeugen mit explizit programmierter Werkzeugorientierung mittels Schneidendaten (\$TC_DPV..):

Bei den Werkzeugen, bei denen die Orientierung auf diese Art definiert ist, wird dieses Settingdatum normalerweise ignoriert, d.h. die programmierten Orientierungsvektoren werden abhängig von der aktiven Bearbeitungsebene (G17 - G19) den Geometrieachsen zugeordnet.

Soll das Settingdatum auch für solche Werkzeuge wirksam sein, muss die 1000er-Stelle gleich 1 sein. Dabei werden die 100er-Stelle und das Vorzeichen nicht ausgewertet, d.h. das Settingdatum definiert ausschließlich, wie die Orientierungskomponenten den Geometrieachsrichtungen zugeordnet werden. Es werden keine zusätzlichen Drehungen ausgeführt.

42960	TOOL_TEMP_COMP		-	W1		
-	Temperaturkompensation bezogen auf das Werkzeug		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Temperaturkompensationswert bezogen auf das Werkzeug. Der Kompensationswert wirkt vektoriell entsprechend der aktuellen Drehung der Werkzeugrichtung.
Dieses Settingdatum wird nur ausgewertet, wenn die Temperaturkompensation für Werkzeuge mit dem MD20390 \$MC_TOOL_TEMP_COMP_ON aktiviert wurde.
Außerdem muss der Temperaturkompensationstyp für die "Korrektur in Werkzeugrichtung" MD32750 \$MA_TEP_COMP_TYPE das Bit 2 gesetzt werden.
Die "Temperaturkompensation" ist eine Option, die vorher freigeschaltet werden muss.

42970	TOFF_LIMIT		-	F2		
mm	Obergrenze des Korrekturwertes \$AA_TOFF		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	3	10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0...	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Obergrenze des Korrekturwertes, der mittels Synchronaktionen über die Systemvariable \$AA_TOFF vorgegeben werden kann.
Dieser Grenzwert wirkt auf den absolut wirksamen Korrekturbetrag durch \$AA_TOFF.
Über die Systemvariable \$AA_TOFF_LIMIT kann abgefragt werden, ob sich der Korrekturwert im Grenzbereich befindet.

42972	TOFF_LIMIT_MINUS		-	F2		
mm	Untergrenze des Korrekturwertes \$AA_TOFF		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0,...	-MD_DBLMAX	0.0	7/7	U

Beschreibung: Untergrenze des Korrekturwertes, der mittels Synchronaktionen über die Systemvariable \$AA_TOFF vorgegeben werden kann.
Dieser Grenzwert wirkt auf den wirksamen Korrekturbetrag durch \$AA_TOFF in Minus-Richtung.
Dieser Grenzwert wird nur wirksam, wenn \$MC_TOFF_MODE Bit6 = 1 gesetzt ist.
Über die Systemvariable \$AA_TOFF_LIMIT kann abgefragt werden, ob sich der Korrekturwert im Grenzbereich befindet.

42974	TOCARR_FINE_CORRECTION		C08	-		
-	Feinverschiebung TCARR ein / aus		BOOLEAN	SOFORT		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: TRUE:
Bei der Aktivierung eines orientierbaren Werkzeugträgers werden die Feinverschiebungswerte berücksichtigt.
FALSE:

2.4 NC-Settingdaten

Bei der Aktivierung eines orientierbaren Werkzeugträgers werden die Feinverschiebungswerte nicht berücksichtigt.

42977	SLOT_FORM_RECOGN			-	-	
-	Schlitzerkennung ein/aus			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	0	-	7/7	U

Beschreibung: TRUE:
Bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur werden schmale Schlitzte erkannt und durchfahren.
FALSE:
Bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur werden schmale Schlitzte ausgelassen.

42980	TOFRAME_MODE			-	K2	
-	Framdefinition bei TOFRAME, TOROT und PAROT			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000...	-	-	7/7	U

Beschreibung: Dieses Settingdatum legt die Richtung der Geometrieachsen der Bearbeitungsebene (bei G17 XY), bei der Framedefinition mittels TOFRAME, TOROT (TOROTY, TOROTX) oder bei PAROT fest.

Bei einer Frameberechnung wird die Werkzeugrichtung (bei G17 Z) eindeutig so festgelegt, das Werkzeugrichtung und Applikate (Z bei G17) des Frames parallel sind und senkrecht auf der Bearbeitungsebene stehen.

Die Drehung um die Werkzeugachse ist zunächst beliebig. Mit diesem Settingdatum kann diese freie Drehung so bestimmt werden, dass der neu definierte Frame von einem vorher aktiven Frame möglichst wenig abweicht.

In allen Fällen, in denen das Settingdatum ungleich Null ist, bleibt ein aktiver Frame unverändert, wenn die Werkzeugrichtung (bei G17 Z) des alten und des neuen Frame übereinstimmen.

SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE >= 2000:
Aus den Rotationen und Translationen der Framekette wird bei TOROT (bzw. TOROTY und TOROTX) ein Frame im Systemframe Werkzeugbezug (\$P_TOOLFRAME) berechnet.
Das Maschinendatum 21110 \$MC_X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE wird nicht ausgewertet.
Die folgenden Erläuterungen beziehen sich auf die G17-Ebene mit den Achsen XY in der Bearbeitungsebene und der Werkzeugachse Z.

SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE = 2000:
Die Rotation um die Z-Achse wird so gewählt, dass der Winkel zwischen der neuen X-Achse und der alten X-Z-Ebene den gleichen Betrag hat wie der Winkel zwischen der neuen Y-Achse und der alten Y-Z-Ebene. Diese Einstellung entspricht dem Mittelwert der beiden Einstellungen, die sich bei den Werten 2001 bzw 2002 dieses Settingdatums ergeben würden.

Sie wird auch wirksam, wenn die Einerstelle einen Wert größer 2 hat.

SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE = 2001:
Die neue X-Richtung wird so gewählt, dass sie im alten Koordinatensystem in der X-Z-Ebene liegt. Bei dieser Einstellung wird die Winkeldifferenz zwischen alter und neuer Y-Achse minimal.

SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE = 2002:
Die neue Y-Richtung wird so gewählt, dass sie im alten Koordinatensystem in der Y-Z-Ebene liegt. Bei dieser Einstellung wird die Winkeldifferenz zwischen alter und neuer X-Achse minimal.

Alle anderen Einstellungen des SD42980 \$SC_TOFRAME_MODE (0,1,2,...1000,1001..) sollten bei Neuinbetriebnahmen nicht verwendet werden.

Aus Kompatibilitätsgründen sind diese Einstellungen weiterhin gültig:

0: Die Orientierung des Koordinatensystems wird durch den Wert des Maschinendatums 21110 \$MC_X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE bestimmt.

1: Die neue X-Richtung wird so gewählt, dass sie im alten Koordinatensystem in der X-Z-Ebene liegt. Bei dieser Einstellung wird die Winkeldifferenz zwischen alter und neuer Y-Achse minimal.

2: Die neue Y-Richtung wird so gewählt, dass sie im alten Koordinatensystem in der Y-Z-Ebene liegt. Bei dieser Einstellung wird die Winkeldifferenz zwischen alter und neuer X-Achse minimal.

3: Es wird der Mittelwert der beiden Einstellungen, die sich nach 1 bzw. 2 ergeben gewählt.

Addition von 100: Bei einem Ebenewechsel von G17 nach G18 oder G19 wird eine Werkzeugmatrix erzeugt, bei der die neuen Achsrichtungen parallel zu den alten Richtungen sind. Die Achsen sind entsprechend zyklisch vertauscht (Standardtransformation bei Ebenenwechsel). Ist die Hunderter-Stelle gleich Null, wird bei G18 und G19 eine Matrix geliefert, die aus der Einheitsmatrix durch eine einfache Drehung um 90 Grad um die X-Achse (G18) bzw. um -90 Grad um die Y-Achse (G19) hervorgeht. Damit ist jeweils eine Achse antiparallel zu einer Ausgangsachse. Diese Einstellung ist notwendig, um zu älteren Softwareständen kompatibel zu bleiben.

Addition von 1000: Der Tool-Frame wird mit eventuell aktiven Basis-Frames und einstellbaren Frames verkettet. Damit ist das Verhalten kompatibel zu früheren Softwareständen (vor 5.3). Ist die Tausender-Stelle nicht gesetzt, wird der Tool-Frame so berechnet, dass evtl. aktive Basisframes und einstellbare Frames berücksichtigt werden.

42984	CUTDIRMOD	C08	-
-	Modifikation von \$P_AD[2] bzw. \$P_AD[11]	STRING	SOFORT
-			
-	-	-	7/7 U

Beschreibung:

Gibt an, ob die Schneidenlage und die Schnittrichtung beim Lesen der zugehörigen Systemvariablen \$P_AD[2] bzw. \$P_AD[11] modifiziert werden soll

Die Modifikation ergibt sich, indem der Vektor der Schneidenlage bzw. die Schnittrichtung in der aktiven Bearbeitungsebene (G17-G19) um einen bestimmten Winkel gedreht wird. Der resultierende Ausgabewert ist dann immer die Schneidenlage bzw. Schnittrichtung, die sich durch die Drehung ergeben hat, bzw. der der gedrehte Wert am nächsten liegt. Der Drehwinkel kann mit einer der folgenden sechs Möglichkeiten bestimmt werden:

- 1: Der String ist leer. Die genannten Daten werden unverändert ausgegeben.
- 2: Der Inhalt des Strings ist "P_TOTFRAME". Die resultierende Drehung wird aus dem Gesamtframe ermittelt.
- 3: Der Inhalt des Strings ist ein gültiger Framename (z.B. \$P_NCBFRAME[3]). Die resultierende Drehung wird dann aus diesem Frame berechnet.
- 4: Der Inhalt des Strings ist von der Form "Frame1 : Frame2". Die resultierende Drehung wird aus der der Teilframekette ermittelt, die sich durch Verkettung aller Frames von Frame1 bis Frame2 (jeweils einschließlich) ergibt. Frame1 und Frame2 sind dabei gültige Framenamen wie z.B \$P_PFRAME oder \$P_CHBFRAME[5]"
- 5: Der Inhalt des Frames ist der gültige Name einer Rundachse (Maschinenachse). Die resultierende Drehung wird aus der programmierten Endposition dieser Rundachse ermittelt. Zusätzlich kann ein Offset (in Grad) angegeben werden (z.B "A+90").
- 6: Die Drehung wird explizit programmiert (in Grad).

Optional kann als erstes Zeichen des Strings ein Vorzeichen (+ oder - Zeichen) geschrieben werden. Ein Pluszeichen hat auf die Winkelberechnung keinen Einfluss, bei einem Minuszeichen wird das Vorzeichen des berechneten Winkels invertiert.

Beschreibung: Dieses Settingdatum gibt die maximal zulässige Neigung der Schneidplatte gegenüber der Bearbeitungsebene (im Standardfall G18) beim Aufruf der Funktion ORISOLH für "Werkzeug schwenken direkt" an.

43100	LEAD_TYPE	-	M3
-	Art des Leitwertes	DWORD	SOFORT
CTEQ			
-	-	1	0
		2	7/7
			U

Beschreibung: Legt fest, was als Leitwert verwendet wird:
 0: Istwert
 1: Sollwert
 2: Simulierter Leitwert

43102	LEAD_OFFSET_IN_POS	-	M3
-	Verschiebung des Leitwertes bei Kopplung zu dieser Achse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	-1e15
		1e15	7/7
			U

Beschreibung: Verschiebung des Leitwerts vor Anwendung auf die Kopplung.
 Ist diese Achse leitwertgekoppelte Folgeachse mit CTABP als Kurventabelle und X als Leitwert, so berechnet sich deren Sollposition aus $LEAD_OFFSET_OUT_POS + LEAD_SCALE_OUT_POS * CTABP(LEAD_OFFSET_IN_POS + LEAD_SCALE_IN_POS * X)$ korrespondierend mit
 SD43104 \$SA_LEAD_SCALE_IN_POS
 SD43106 \$SA_LEAD_OFFSET_OUT_POS
 SD43108 \$SA_LEAD_SCALE_OUT_POS

43104	LEAD_SCALE_IN_POS	-	M3
-	Skalierung des Leitwertes bei Kopplung zu dieser Achse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0	-1e15
		1e15	7/7
			U

Beschreibung: Skalierung des Leitwerts vor Anwendung auf die Kopplung.
 Ist diese Achse leitwertgekoppelte Folgeachse mit CTABP als Kurventabelle und X als Leitwert, so berechnet sich deren Sollposition aus $LEAD_OFFSET_OUT_POS + LEAD_SCALE_OUT_POS * CTABP(LEAD_OFFSET_IN_POS + LEAD_SCALE_IN_POS * X)$ korrespondierend mit
 SD43102 \$SA_LEAD_OFFSET_IN_POS
 SD43106 \$SA_LEAD_OFFSET_OUT_POS
 SD43108 \$SA_LEAD_SCALE_OUT_POS

43106	LEAD_OFFSET_OUT_POS	-	M3
mm, Grad	Verschiebung des Funktionswertes der Kurventabelle	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	-1e15
		1e15	7/7
			U

Beschreibung: Verschiebung der Kurventabelle vor Anwendung auf die Kopplung.
 Ist diese Achse leitwertgekoppelte Folgeachse mit CTABP als Kurventabelle und X als Leitwert, so berechnet sich deren Sollposition aus $LEAD_OFFSET_OUT_POS + LEAD_SCALE_OUT_POS * CTABP(LEAD_OFFSET_IN_POS + LEAD_SCALE_IN_POS * X)$ korrespondierend mit
 SD43102 \$SA_LEAD_OFFSET_IN_POS
 SD43104 \$SA_LEAD_SCALE_IN_POS
 SD43108 \$SA_LEAD_SCALE_OUT_POS

2.4 NC-Settingdaten

43108	LEAD_SCALE_OUT_POS	-	M3			
-	Skalierung des Funktionswertes der Kurventabelle	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.0	-1e15	1e15	7/7	U

Beschreibung: Skalierung des Funktionswertes der Kurventabelle.
 Ist diese Achse leitwertgekoppelte Folgeachse mit CTABP als Kurventabelle und X als Leitwert, so berechnet sich deren Sollposition aus LEAD_OFFSET_OUT_POS + LEAD_SCALE_OUT_POS * CTABP(LEAD_OFFSET_IN_POS + LEAD_SCALE_IN_POS * X) korrespondierend mit
 SD43102 \$SA_LEAD_OFFSET_IN_POS
 SD43104 \$SA_LEAD_SCALE_IN_POS
 SD43106 \$SA_LEAD_OFFSET_OUT_POS

43120	DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS	-	FBFA			
-	Axialer default Skalierungsfaktor bei aktivem G51	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/7	U

Beschreibung: Wenn kein axialer Scalefaktor I, J oder K im G51 Satz programmiert wird, wirkt SD43120 \$SA_DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS. Damit der Skalierungsfaktor wirkt, muss das MD22914 \$MC_AXES_SCALE_ENABLE gesetzt sein.
 Korrespondiert mit:
 MD22914 \$MC_AXES_SCALE_ENABLE,
 MD22910 \$MC_WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE

43200	SPIND_S	-	S1			
Umdr/min	Drehzahl für Spindelstart durch VDI.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Spindeldrehzahl bei Spindelstart durch die NC/PLC-Nahtstellensignale DB31, ... DBX30.1 (Spindel-start Rechtslauf) und DB31, ... DBX30.2 (Spindel-start Linkslauf).
 Beispiel: SD43200 \$SA_SPIND_S[S1] = 600
 Beim Erkennen der positiven Flanke eines o.g. VDI-Startsignales wird die Spindel 1 mit einer Drehzahl von 600 U/min gestartet.
 Mit Setzen des MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit4=1 werden Drehzahlprogrammierungen in das SD eingetragen.
 Mit Setzen des MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit5=1 wird das SD im JOG-Mode als Drehzahlvorgabe wirksam (Ausnahme: der Wert ist Null).
 Korrespondiert mit:
 MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43202	SPIND_CONSTCUT_S	-	S1			
m/min	Schnittgeschwindigkeit für Spindelstart durch VDI	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Vorgabe der konstanten Schnittgeschwindigkeit für die MasterSpindel.
 Das Settingdatum wird bei Spindelstart durch die NC/PLC-Nahtstellensignale DB31, ... DBX30.1 (Spindel-start Rechtslauf) und DB31, ... DBX30.2 (Spindel-start Linkslauf) ausgewertet.

Mit Setzen des MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit8=1 werden Schnittgeschwindigkeitsprogrammierungen in das SD eingetragen.

Korrespondiert mit:

MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK
MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43206	SPIND_SPEED_TYPE	A06	-			
-	Spindeldrehzahltyp für Spindelstart durch VDI	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	94	93	973	7/7	U

Beschreibung: Vorgabe des Spindeldrehzahltyps für die Masterspindel.
Der Wertebereich und die Funktionalität entspricht der 15. G-Gruppe "Vorschubtyp".
Zulässige Werte sind die G-Werte: 93, 94, 95, 96, 961, 97, 971 und 973
Mit den genannten Werten sind folgende Varianten funktionell zu unterscheiden:
=> 93, 94, 95, 97 und 971: Die Spindel wird mit der Drehzahl aus dem SD43200 \$SA_SPIND_S gestartet
=> 96 und 961: Die Drehzahl der Spindel ergibt sich aus der Schnittgeschwindigkeit des SD43202 \$SA_SPIND_CONSTCUT_S und dem Radius der Planachse.
=> 973: G973 verhält sich wie G97, jedoch ist die Spindeldrehzahlbegrenzung nicht aktiv
Default-Wert ist 94 (entspricht G94).
Beim Beschreiben des SD mit unzulässigen Werten wird der Defaultwert wirksam.

43210	SPIND_MIN_VELO_G25	-	S1			
Umdr/min	Programmierte Spindeldrehzahlbegrenzung G25	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: In SPIND_MIN_VELO_G25 wird eine min. Spindeldrehzahlbegrenzung eingegeben, die die Spindel nicht unterschreiten darf. Die NCK begrenzt eine zu kleine Spindelsolldrehzahl auf diesen Wert.
Die min. Spindeldrehzahl kann nur unterschritten werden durch:

- Spindelkorrektur 0%
- M5
- S0
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX4.3 (Spindel Halt)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.1 (Reglerfreigabe)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX35.7 (Kanalzustand: Reset)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX2.2 (Restweglöschen/Spindel-Reset)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)
- S-Wert löschen

SD irrelevant bei

anderen Spindelbetriebsarten als Steuerbetrieb (SPOS, M19, SPOSA)

Korrespondiert mit:

MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43220	SPIND_MAX_VELO_G26	-	S1			
Umdr/min	Programmierbare obere Spindeldrehzahlbegrenzung bei G26	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

2.4 NC-Settingdaten

Beschreibung: Im SD43220 \$SA_SPIND_MAX_VELO_G26 wird eine max. Spindeldrehzahlbegrenzung eingegeben, die die Spindel nicht überschreiten darf. Die NCK begrenzt eine zu große Spindelsolldrehzahl auf diesen Wert.
 SD irrelevant bei
 anderen Spindelbetriebsarten als Steuerbetrieb.
 Sonderfälle, Fehler,
 Der Wert im SD43210 \$SA_SPIND_MIN_VELO_G26 kann verändert werden durch:

- G26 S.... im Teileprogramm
- Bedienung von HMI

Der Wert im SD43210 \$SA_SPIND_MIN_VELO_G26 bleibt über Reset oder Netz-Aus erhalten.
 korrespondierend mit
 SD43210 \$SA_SPIND_MIN_VELO_G25 (progr. Spindeldrehzahlbegrenzung G25)
 SD43230 \$SA_SPIND_MAX_VELO_LIMS (progr. Spindeldrehzahlbegrenzung bei G96/961)
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43230	SPIND_MAX_VELO_LIMS	-	S1, Z1			
Umdr/min	Spindeldrehzahlbegrenzung bei G96	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Begrenzt die Spindeldrehzahl bei G96, G961, G97 auf angegebenen Maximalwert. Dieses Settingdatum kann mit LIMS aus dem Satz beschrieben werden.
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)
 korrespondierend mit
 SD43210 \$SA_SPIND_MIN_VELO_G25 (progr. Spindeldrehzahlbegrenzung G25)
 SD43230 \$SA_SPIND_MAX_VELO_LIMS (progr. Spindeldrehzahlbegrenzung bei G96/961)
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43235	SPIND_USER_VELO_LIMIT	A06	S1, Z1			
Umdr/min	Maximale Spindeldrehzahl	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.0e+8	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Es kann anwenderseitig eine maximale Spindeldrehzahl eingegeben werden.
 Der NCK begrenzt eine zu große Spindelsolldrehzahl auf diesen Wert. Das SD ist sofort wirksam.
 Korrespondiert mit:
 MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT (Maximale Spindeldrehzahl)
 MD35110 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO (Maximaldrehzahl für Getriebestufenwechsel)

43240	M19_SPOS	, A12	S1			
Grad	Spindelposition für Spindelpositionieren mit M19.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-10000000.0	10000000.0	7/7	U

Beschreibung: Spindelposition in [GRAD] für Spindelpositionieren mit M19.
 Der Positionsanfahrmode wird in SD43250 \$SA_M19_SPOSMODE festgelegt.
 Positionsvorgaben müssen im Bereich 0 <= pos < MD30330 \$MA_MODULO_RANGE liegen.

Wegvorgaben (SD43250 \$SA_M19_SPOSMODE = 2) können positiv oder negativ sein und werden nur durch das Eingabeformat begrenzt.

43250	M19_SPOSMODE		, A12	S1		
-	Spindelpositionanfahrmode für Spindelpositionieren mit M19.		DWORD	SOFORT		
-						
-	-	0	0	5	7/7	U

Beschreibung: Spindelpositionanfahrmode für Spindelpositionieren mit M19.
Dabei bedeuten:

- 0: DC (default) Position auf kürzestem Weg anfahren.
- 1: AC Position normal anfahren.
- 2: IC Inkrementell (als Weg) fahren, Vorzeichen gibt die Verfahrriichtung an.
- 3: DC Position auf kürzestem Weg anfahren.
- 4: ACP Position aus positiver Richtung anfahren.
- 5: ACN Position aus negativer Richtung anfahren.

43300	ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE		-	V1, P2, S1		
-	Umdrehungsvorschub für Positionierachsen/Spindel		DWORD	SOFORT		
CTEQ						
-	-	0	-3	31	7/7	U

Beschreibung:

- 0= Es ist kein Umdrehungsvorschub angewählt
- >0= Maschinenachsindex der Rundachse/Spindel, von der der Umdrehungsvorschub abgeleitet wird
- 1= Umdrehungsvorschub abgeleitet von der Masterspindel des Kanals, in dem die Achse/Spindel aktiv ist
- 2= von der Achse mit Maschinenachsindex == 0, bzw. Achse mit Index in MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB == 0, wird der Umdrehungsvorschub abgeleitet
- 3= Umdrehungsvorschub abgeleitet von der Masterspindel des Kanals in dem die Achse/Spindel aktiv ist. Bei stehender Masterspindel ist kein Umdrehungsvorschub angewählt. korrespondierend mit

SD42600 \$SC_JOG_FEED_PER_REV_SOURCE (In der Betriebsart JOG Umdrehungsvorschub für Geometrieachsen auf die ein Frame mit Rotation wirkt)

MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB

MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43320	JOG_POSITION		-	-		
mm, Grad	JOG Position		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Position die in JOG angefahren werden soll. Abhängig von MD10735 \$MN_JOG_MODE_MASK, Bit 4 werden axiale Frames und, bei einer als Geometrieachse projektierten Achse, die Werkzeuglängenkorrektur berücksichtigt.

43340	EXTERN_REF_POSITION_G30.1		, A12	FBFA		
-	Referenzpunktposition für G30.1		DOUBLE	SOFORT		
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Referenzpunktposition für G30.1.
Dieses Settingdatum wird im CYCLE328 ausgewertet.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

43350	AA_OFF_LIMIT	-	S5, FBSY
mm, Grad	Obergrenze des Korrekturwertes \$AA_OFF bei Abstandsregelung	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	100000000.0	0.0
		1e15	7/7
			U

Beschreibung: Obergrenze des Korrekturwertes, der über Synchronaktionen über die Variable \$AA_OFF vorgegeben werden kann.
 Der Grenzwert wirkt auf den absolut wirksamen Korrekturbetrag durch \$AA_OFF.
 Anwendung für die Abstandsregelung bei Laserbearbeitung:
 Der Korrekturwert wird begrenzt, damit sich der Laser-Kopf nicht in Blechausschnitten verhaken kann.
 Über die Systemvariable \$AA_OFF_LIMIT kann abgefragt werden, ob sich der Korrekturwert im Grenzbereich befindet.

43400	WORKAREA_PLUS_ENABLE	-	A3
-	Arbeitsfeldebegrenzung in positiver Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT
CTEQ			
-	-	FALSE	0
		-	7/7
			U

Beschreibung: 1: Die Arbeitsfeldebegrenzung der entsprechenden Achse ist in positiver Richtung aktiv.
 0: Die Arbeitsfeldebegrenzung der entsprechenden Achse ist in positiver Richtung ausgeschaltet.
 Die Parametrierung des Settingdatums erfolgt über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" durch Aktivierung/Deaktivierung der Arbeitsfeldebegrenzung.
 SD irrelevant bei
 G-Code: WALIMOF

43410	WORKAREA_MINUS_ENABLE	-	A3
-	Arbeitsfeldebegrenzung in negativer Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT
CTEQ			
-	-	FALSE	0
		-	7/7
			U

Beschreibung: 1: Die Arbeitsfeldebegrenzung der entsprechenden Achse ist in negativer Richtung aktiv.
 0: Die Arbeitsfeldebegrenzung der entsprechenden Achse ist in negativer Richtung ausgeschaltet.
 Die Parametrierung des Settingdatums erfolgt über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" durch Aktivierung/Deaktivierung der Arbeitsfeldebegrenzung.
 SD irrelevant bei
 G-Code: WALIMOF

43420	WORKAREA_LIMIT_PLUS	-	A3
mm, Grad	Arbeitsfeldebegrenzung plus	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0e+8	-MD_DBLMAX
		1.0E+301	7/7
			U

Beschreibung: Mit der axialen Arbeitsfeldebegrenzung kann der Arbeitsbereich im Basiskoordinatensystem in der positiven Richtung der entsprechenden Achse eingeschränkt werden.
 Das Settingdatum kann über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" verändert werden.
 Die positive Arbeitsfeldebegrenzung kann im Programm mit G26 verändert werden.
 SD irrelevant bei
 G-Code: WALIMOF

korrespondierend mit

SD43400 \$SA_WORKAREA_PLUS_ENABLE
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43430	WORKAREA_LIMIT_MINUS	-	A3
mm, Grad	Arbeitsfeldbegrenzung minus	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	-1.0e+8	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Mit der axialen Arbeitsfeldbegrenzung kann der Arbeitsbereich im Basiskoordinatensystem in der negativen Richtung der entsprechenden Achse eingeschränkt werden. Das Settingdatum kann über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" verändert werden.

Die negative Arbeitsfeldbegrenzung kann im Programm mit G25 verändert werden. SD irrelevant bei

G-Code: WALIMOF

korrespondierend mit

SD43410 \$SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43500	FIXED_STOP_SWITCH	-	F1
-	Anwahl Fahren auf Festanschlag	BYTE	SOFORT
-			
-	-	0	0 1 7/7 U

Beschreibung: Mit dem Settingdatum kann die Funktion "Fahren auf Festanschlag" an- und abgewählt werden.

SD=0 "Fahren auf Festanschlag" abwählen
 SD=1 "Fahren auf Festanschlag" anwählen

Das Settingdatum kann mit SW-Stand 2.x nur durch das Teileprogramm mit dem Befehl FXS[x]=1/0 überschrieben werden.

Der Status des Settingdatums wird über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" angezeigt.

43510	FIXED_STOP_TORQUE	-	F1
%	Festanschlagsklemmmoment	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	5.0	0.0 800.0 7/7 U

Beschreibung: In dieses Settingdatum wird das Klemmmoment in % vom maximalen Motormoment eingetragen (entspricht bei VSA % vom max. Stromsollwert).

Das Settingdatum ist nur dann wirksam, wenn der Festanschlag erreicht wurde. Der Festanschlag gilt als erreicht, wenn

- bei MD37060 \$MA_FIXED_STOP_ACKN_MASK, Bit 1 = 0 (keine Quittierung notwendig) das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) von der NC gesetzt wird
- bei MD37060 \$MA_FIXED_STOP_ACKN_MASK, Bit 1 = 1 (Quittierung notwendig) das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) von der NC gesetzt wird und mit dem Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.1 (Festanschlag erreicht quittieren) quittiert wird

Der Status des Settingdatums wird über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" angezeigt.

2.4 NC-Settingdaten

Der Befehl FXST[x] bewirkt eine satzsynchrone Änderung dieses Settingdatums. Weiterhin kann das Settingdatum vom Bediener und über die PLC verändert werden. Ansonsten wird, wenn "Fahren auf Festanschlag" aktiv ist, der Wert aus MD37010 \$MA_FIXED_STOP_TORQUE_DEF in das Settingdatum übernommen.

korrespondierend mit

MD37010 \$MA_FIXED_STOP_TORQUE_DEF (Voreinstellung für Klemmoment)

43520	FIXED_STOP_WINDOW	-	F1
mm, Grad	Festanschlags-Überwachungsfenster	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0	0.0
		1.0E+301	7/7
			U

Beschreibung:

In dieses Settingdatum wird das Festanschlags-Überwachungsfenster eingetragen.

Das Settingdatum ist nur dann wirksam, wenn der Festanschlag erreicht wurde.

Der Festanschlag gilt als erreicht, wenn

- bei MD37060 \$MA_FIXED_STOP_ACKN_MASK, Bit 1 = 0 (keine Quittierung notwendig) das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) von der NC gesetzt wird
- bei MD37060 \$MA_FIXED_STOP_ACKN_MASK, Bit 1 = 1 (Quittierung notwendig) das Nahtstellensignal DB31, ... DBX62.5 (Festanschlag erreicht) von der NC gesetzt wird und mit dem Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.1 (Festanschlag erreicht quittieren) quittiert wird

Wird die Position, an der der Festanschlag erkannt wurde, um mehr als die im SD43520 \$SA_FIXED_STOP_WINDOW angegebene Toleranz verlassen, so wird der Alarm 20093 "Festanschlags-Überwachung hat angesprochen" ausgegeben und die Funktion "FXS" ausgewählt.

Der Status des Settingdatums wird über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" angezeigt.

Der Befehl FXSW[x] bewirkt eine satzsynchrone Änderung dieses Settingdatums. Weiterhin kann das Settingdatum vom Bediener und über die PLC verändert werden. Ansonsten wird, wenn "Fahren auf Festanschlag" aktiv ist, der Wert aus MD37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF in das Settingdatum übernommen.

korrespondierend mit

MD37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF (Voreinstellung für Festanschlags-Überwachungsfenster)

43600	IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE	A06, A10	K1
%	Satzwechselkriterium 'Bremsrampe'	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	0
		100.0	7/7
			U

Beschreibung:

Spezifiziert bei Einzelachsinterpolation für das Satzwechselkriterium Bremsrampe den Einsatzzeitpunkt: bei 100 % ist das Satzwechselkriterium zum Einsatzzeitpunkt der Bremsrampe erfüllt. Bei 0% ist das Satzwechselkriterium identisch mit IPOENDA

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten).

43610	ADISPOSA_VALUE	A06, A10	P2
mm, Grad	Toleranzfenster 'Bremsrampe'	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0E+301	7/7
			U

Beschreibung: Wert definiert bei Einzelachsinterpolation die Größe des Toleranzfensters, das die Achse erreicht haben muss, um bei Satzwechselkriterium Bremsrampe mit Toleranzfenster gültig und bei Erreichen des entsprechenden %-Werts der Bremsrampe (SD43600 \$SA_IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE) einen Satzwechsel freizugeben.

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

43700	OSCILL_REVERSE_POS1	-			P5
mm, Grad	Pendelumkehrpunkt 1	DOUBLE			SOFORT
-					
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7 U

Beschreibung: Position der Pendelachse im Umkehrpunkt 1

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

Anwendungsbeispiel(e)

NC Sprache: OSP1[Achse]=Position

korrespondierend mit

```
SD43710 $SA_OSCILL_REVERSE_POS2
MD10709 $MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD10710 $MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB
```

43710	OSCILL_REVERSE_POS2	-			P5
mm, Grad	Pendelumkehrpunkt 2	DOUBLE			SOFORT
-					
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7 U

Beschreibung: Position der Pendelachse im Umkehrpunkt 2

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

Anwendungsbeispiel(e)

NC Sprache: OSP2[Achse]=Position

korrespondierend mit

```
SD43700 $SA_OSCILL_REVERSE_POS1
MD10709 $MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD10710 $MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB
```

43720	OSCILL_DWELL_TIME1	-			P5
s	Haltezeit im Pendelumkehrpunkt 1	DOUBLE			SOFORT
-					
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7 U

Beschreibung: Haltezeit der Pendelachse im Umkehrpunkt1

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

Anwendungsbeispiel(e)

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.4 NC-Settingdaten

NC Sprache: OST1[Achse]=Zeit
 korrespondierend mit
 SD43730 \$SA_OSCILL_DWELL_TIME2
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43730	OSCILL_DWELL_TIME2	-	P5			
s	Haltezeit im Pendelumkehrpunkt 2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Haltezeit der Pendelachse im Umkehrpunkt2
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)
 Anwendungsbeispiel(e)
 NC Sprache: OST2[Achse]=Zeit
 korrespondierend mit
 SD43720 \$SA_OSCILL_DWELL_TIME1
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43740	OSCILL_VELO	-	P5			
mm/min, Umdr/min	Vorschubgeschwindigkeit der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Vorschubgeschwindigkeit der Pendelachse
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)
 Anwendungsbeispiel(e)
 NC Sprache: FA[Achse]=FWert
 korrespondierend mit
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43750	OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES	-	P5			
-	Anzahl der Ausfeuerhübe	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	-	7/7	U

Beschreibung: Anzahl der Ausfeuerungshübe, die nach Beenden der Pendelbewegung ausgeführt werden
 Anwendungsbeispiel(e)
 NC Sprache: OSNSC[Achse]=Hubzahl
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)
 korrespondierend mit

MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB

MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43760	OSCILL_END_POS	-	P5
mm, Grad	Endposition der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	-MD_DBLMAX 1.0E+301 7/7 U

Beschreibung: Position, die nach Beenden der Ausfeuerungshübe von der Pendelachse angefahren wird.

Anmerkung:

Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

Anwendungsbeispiel(e)

NC Sprache: OSE[Achse]=Position

korrespondierend mit

MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB

MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43770	OSCILL_CTRL_MASK	-	P5
-	Pendelablauf-Steuermaske	UDWORD	SOFORT
-			
-	-	0	0 0x7FFFFFFF 7/7 U

Beschreibung:

Bitmaske:

Bitnr. | Bedeutung in OSCILL_CTRL_MASK

```
-----
0 (LSB)-1       | 0: beim Abschalten der Pendelbewegung im nächsten
                 |    Umkehrpunkt stoppen
                 |
                 | 1: beim Abschalten der Pendelbewegung im Umkehrpunkt 1
                 |    stoppen
                 | 2: beim Abschalten der Pendelbewegung im Umkehrpunkt 2
                 |    stoppen
                 | 3: beim Abschalten der Pendelbewegung keinen Umkehrpunkt
                 |    anfahen, falls keine Ausfeuerungshübe programmiert sind
-----
```

```
2               | 1: nach dem Ausfeuern Endposition anfahen
-----
```

```
3               | 1: wird die Pendelbewegung durch Restweglöschen abgebrochen,
                 |    so sollen anschließend die Ausfeuerungshübe abgearbeitet
                 |    werden und ggf. die Endposition angefahren werden
-----
```

```
4               | 1: wird die Pendelbewegung durch Restweglöschen abgebrochen,
                 |    so wird wie beim Abschalten die entsprechende
                 |    Umkehrpositon angefahren
-----
```

```
5               | 1: geänderter Vorschub erst ab nächstem Umkehrpunkt wirksam
-----
```

```
6               | 1: falls der Vorschub 0 ist, ist Wegüberlagerung aktiv,
                 |    andernfalls ist Geschwindigkeitsüberlagerung aktiv
```

2.4 NC-Settingdaten

```

-----
7          | 1: bei Rundachsen DC (kürzester Weg)
-----
8          | 1: Ausfeuerhub als Einfachhub nicht als Doppelhub ausführen
-----
9          | 1: Beim Starten zuerst die Startposition anfahren, siehe
          | SD43790 $SA_OSCILL_START_POS
-----

```

Anwendungsbeispiel(e)
 NC-Sprache: OSCTRL[Achse]=(Setzoptionen, Rücksetzoptionen)
 korrespondierend mit
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43780	OSCILL_IS_ACTIVE	-	P5
-	Pendelbewegung einschalten	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE	0
-	-	-	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Pendelbewegung ein- und ausschalten
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt bei Reset hinweg erhalten)
 Anwendungsbeispiel(e)
 NC-Sprache: OS[Achse]=1, OS[Achse]=0
 korrespondierend mit
 MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43790	OSCILL_START_POS	-	-
mm, Grad	Startposition der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	-MD_DBLMAX
-	-	1.0E+301	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Position, die zu Beginn des Pendelns von der Pendelachse angefahren wird, falls dies in SD43770 \$SA_OSCILL_CTRL_MASK eingestellt ist.
 Anmerkung:
 Über das MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB kann eingestellt werden, dass der vom Teileprogramm geschriebene Wert bei Reset in das aktive Filesystem übernommen wird (d.h. der Wert bleibt über Reset hinweg erhalten)

43900	TEMP_COMP_ABS_VALUE	-	K3
-	Positionsunabhängiger Temperaturkompensationswert	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0	-MD_DBLMAX
-	-	1.0E+301	7/7
-	-	-	U

Beschreibung: Mit dem SD43900 \$SA_TEMP_COMP_ABS_VALUE wird der positionsunabhängige Temperaturkompensationswert festgelegt.
 Dieser Wert ist abhängig von der aktuellen Temperatur von der PLC (Anwenderprogramm) vorzugeben.
 Sobald die positionsunabhängige Temperaturkompensation aktiv ist (MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 1 oder 3), verfährt die Maschinenachse zusätzlich diesen Kompensationswert.

SD irrelevant bei

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 0 oder 2
 korrespondierend mit

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE Temperaturkompensations-Typ

MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation

43910	TEMP_COMP_SLOPE	-	K3			
-	Steigungswinkel für positionsabhängige Temperaturkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Bei der positionsabhängigen Temperaturkompensation kann der Fehlerkurvenverlauf der temperaturbedingten Istwertabweichung häufig durch eine Gerade angenähert werden. Diese Gerade wird durch einen Bezugspunkt P_0 und durch eine Steigung tan-β definiert. Mit dem SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE wird die Steigung tan-β vorgegeben. Diese Steigung kann abhängig von der aktuellen Temperatur vom PLC-Anwenderprogramm verändert werden.

Sobald die positionsabhängige Temperaturkompensation aktiv ist (MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 2 oder 3), verfährt die Achse zusätzlich den zur jeweiligen Istposition errechneten Kompensationswert.

Mit dem MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR wird der maximale Steigungswinkel tan-β_max der Fehlerkurve begrenzt. Dieser maximale Steigungswinkel kann nicht überschritten werden.

SD irrelevant bei

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 0 oder 1
 Sonderfälle, Fehler,

Bei SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE größer tan-β_max wird steuerungsintern für die Berechnung des positionsabhängigen Temperaturkompensationswertes die Steigung tan-β_max verwendet. Es erfolgt keine Alarmmeldung

korrespondierend mit

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE Temperaturkompensations-Typ

SD43920 \$SA_TEMP_COMP_REF_POSITION Bezugsposition für positionsabhängige Temperaturkompensation

MD32760 \$MA_COMP_ADD_VELO_FACTOR Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation

43920	TEMP_COMP_REF_POSITION	-	K3			
-	Bezugsposition der positionsabhängige Temperaturkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-MD_DBLMAX	1.0E+301	7/7	U

Beschreibung: Bei der positionsabhängigen Temperaturkompensation kann der Fehlerkurvenverlauf der temperaturbedingten Istwertabweichung häufig durch eine Gerade angenähert werden. Diese Gerade wird durch einen Bezugspunkt P_0 und durch eine Steigung tan-β definiert. Mit dem SD43920 \$SA_TEMP_COMP_REF_POSITION wird die Position des Bezugspunktes P_0 vorgegeben. Diese Bezugsposition kann abhängig von der aktuellen Temperatur vom PLC-Anwenderprogramm verändert werden.

Sobald die positionsabhängige Temperaturkompensation aktiv ist (MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 2 oder 3), verfährt die Achse zusätzlich den zur jeweiligen Istposition errechneten Kompensationswert.

SD irrelevant bei

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE = 0 oder 1
 korrespondierend mit

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE Temperaturkompensations-Typ

2.4 NC-Settingdaten

SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE Steigungswinkel für positionabhängige
Temperaturkompensation

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51000	DISP_RES_MM	-	-			
-	Anzeigefeinheit mm	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit mm

51001	DISP_RES_MM_FEED_PER_REV	-	-			
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/U	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit mm Vorschub/U

51002	DISP_RES_MM_FEED_PER_TIME	-	-			
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/min	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit mm Vorschub/min

51003	DISP_RES_MM_FEED_PER_TOOTH	-	-			
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/Zahn	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit mm Vorschub/Zahn

51004	DISP_RES_MM_CONST_CUT_RATE	-	-			
-	Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit m/min	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit m/min

51010	DISP_RES_INCH	-	-			
-	Anzeigefeinheit Inch	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Inch

51011	DISP_RES_INCH_FEED_P_REV	-	-			
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/U	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Inch Vorschub/U

51012	DISP_RES_INCH_FEED_P_TIME	-	-			
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/min	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Anzeigefeinheit Inch Vorschub/min

51013	DISP_RES_INCH_FEED_P_TOOTH	-	-			
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/Zahn	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Inch Vorschub/Zahn

51014	DISP_RES_INCH_CUT_RATE	-	-			
-	Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit ft/min	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit ft/min

51018	DISP_RES_SCALE	-	-			
-	Anzeigefeinheit Skalierung	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Skalierung

51019	DISP_RES_ROT_WO	-	-			
-	Anzeigefeinheit Rotation in Nullpunktverschiebungen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Rotation in Nullpunktverschiebungen
Ist der Wert des Datums 0, wird das MD51020 \$MNS_DISP_RES_ANGLE verwendet.

51020	DISP_RES_ANGLE	-	-			
-	Anzeigefeinheit Winkel	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Winkel

51021	DISP_RES_SPINDLE	-	-			
-	Anzeigefeinheit Spindeln	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	6	7/3	M

Beschreibung: Nachkommastellen im Drehzahleingabefeld

51022	DISP_RES_ROT_AX_FEED	-	-			
-	Anzeigefeinheit Vorschub Rundachse	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	6	7/3	M

Beschreibung: Anzeigefeinheit Vorschub Rundachse

51023	ACT_VALUE_SPIND_MODE	-	-			
-	Spindeln nur im Achsbetrieb im Istwertfenster anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	3/4	M

Beschreibung: Die Anzeige der Spindeln in den Achs-Istwerte-Fenstern kann damit beeinflusst werden. Ist der Wert auf 1 gesetzt, werden die Spindeln nur dann angezeigt, wenn sie sich im Achsbetrieb befinden. Im Spindelbetrieb werden sie als Lücken dargestellt. Ist der Wert auf 0 gesetzt, werden die Spindeln immer angezeigt.

51024	BLOCK_SEARCH_MODE_MASK_JS	-	-			
-	Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi (ShopMill, ShopTurn einkanalig)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	4/3	M

Beschreibung: Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi (ShopMill, ShopTurn einkanalig)

Bit 0: Satzsuchlauf mit Berechnung ohne Anfahren
 Bit 1: Satzsuchlauf mit Berechnung mit Anfahren
 Bit 2: reserviert
 Bit 3: EXTCALL-Programme überspringen
 Bit 4: reserviert
 Bit 5: Satzsuchlauf mit Testlauf

51025	FRAMES_ACT_IMMEDIATELY	-	-			
-	Aktive Verschiebung sofort wirksam setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/3	M

Beschreibung: Aktive Daten (Frames) werden nach Änderung sofort wirksam

51026	AXES_SHOW_GEO_FIRST	-	-			
-	Istwertanzeige mit führenden Geo-Achsen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/3	M

Beschreibung: Wenn der Wert des Maschinendatums 1 ist, werden die Geometrieachsen des Kanals zuerst angezeigt.

51027	ONLY_MKS_DIST_TO_GO	-	-			
-	Restweganzeige im WKS-Fenster	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	4/3	M

Beschreibung: Restweganzeige im WKS-Fenster

51028	BLOCK_SEARCH_MODE_MASK	-	-			
-	Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	51	-	-	4/3	M

Beschreibung: Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi
 Bit 0: Satzsuchlauf mit Berechnung ohne Anfahren
 Bit 1: Satzsuchlauf mit Berechnung mit Anfahren
 Bit 3: EXTCALL-Programme überspringen
 Bit 4: Satzsuchlauf ohne Berechnung
 Bit 5: Satzsuchlauf mit Testlauf

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51029	MAX_SKP_LEVEL	-	-			
-	Maximale Anzahl der Ausblendeebenen im NC-Programm	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	10	4/3	M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, wieviel Ausblendeebenen in der Bedienung nutzbar gemacht werden.

51030	SPIND_MAX_POWER	-	-			
%	Maximalwert der Spindelleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M

Beschreibung: Maximalwert der zulässigen Spindelleistung in Prozent; Der Anzeigebalken im Maschinenbild "Spindeldiagnose", wird im Bereich zwischen 0 und dem im SPIND_MAX_POWER hinterlegten Wert, grün dargestellt.
Bei einem SINAMICS-Antrieb wird der Antriebsparameter r0033 "Momentenausnutzung geglättet" im Auslastungsbalken dargestellt.

51031	SPIND_POWER_RANGE	-	-			
%	Anzeigebereich der Spindelleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M

Beschreibung: Skalenendwert für Spindelleistungsanzeige in Prozent; Wert muss gleich oder größer SPIND_MAX_POWER sein.
Die Balkenanzeige im Maschinenbild, wird im Bereich zwischen den Werten von SPIND_MAX_POWER und SPIND_POWER_RANGE, rot dargestellt.

51034	TEACH_MODE	-	-			
-	Zu aktivierender Teachmodus	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	4/3	M

Beschreibung: Zu aktivierender Teachmodus
Bit 0: Standard-Teachen
Geteachter Satz wird mit SK Übernahme ins Programm übernommen.
Bit 1: Übernahme des Teachsatzes kann durch die PLC gesperrt werden.
SINUMERIK 840D sl:
DB19.DBX13.0 = 0 Satz wird übernommen.
DB19.DBX13.0 = 1 Satz wird nicht übernommen.
SINUMERIK 828D:
DB1700.DBX1000.0 = 0 Satz wird übernommen.
DB1700.DBX1000.0 = 1 Satz wird nicht übernommen.
Bit 2: Satzanwahl nur explizit
Bits 16-31 sind für den OEM reserviert.

51035	WRITE_FRAMES_FINE_LIMIT	-	-			
-	Eingabegrenze für alle NPV fein	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.999	-	-	4/3	M

Beschreibung: Eingabegrenze für alle Nullpunktverschiebungen fein

51036	ENABLE_COORDINATE_REL	-	-			
-	REL Koordinatensystem ermöglichen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: REL Koordinatensystem anzeigen
0 = kein relatives Koordinatensystem anwählbar
1 = das REL Koordinatensystem kann alternativ zum WKS/ENS Koordinatensystem angewählt werden

51037	ENABLE_COORDINATE_ACS	-	-			
-	Einstellbares Koordinatensystem aktivieren	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Einstellbares Koordinatensystem aktivieren
0 = WKS Koordinatensystem wird angezeigt.
1 = ENS Koordinatensystem wird angezeigt.
(ENS ist WKS reduziert um die unter MD24030 festgelegten Verschiebungsanteile)

51038	SET_ACT_VALUE	-	-			
-	Auswahl Istwert setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	7/3	M

Beschreibung: Auswahl Istwert setzen
0 = Istwerte setzen wird nicht angeboten.
1 = ist ein User-Frame (Einstellbare Nullpunktverschiebung z.B. G54) aktiv, wird dieser verwendet. Bei G500 wird Istwerte setzen nicht angeboten (Systemframe wird nicht mehr verwendet).

51039	PROGRAM_CONTROL_MODE_MASK	-	-			
-	Optionen für Maschine - Programm-Beeinflussung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	7/3	M

Beschreibung: Optionen für Maschine - Programm-Beeinflussung:
Bit 0: Funktion Programmtest verfügbar

51040	SWITCH_TO_MACHINE_MASK	-	-			
-	Automatische Bedienbereichsumschaltung nach Maschine	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Automatische Bedienbereichsumschaltung nach Maschine
Bit 0: Bei der Programmanwahl im Programm-Manager wird nicht automatisch in den Bedienbereich Maschine gewechselt.
Bit 1: Bei der Umschaltung der Betriebsart über die Maschinensteuertafel (MSTT) wird nicht automatisch in den Bedienbereich Maschine gewechselt.
Bit 2: Bei der Programmanwahl im Bedienbereich Programm wird nicht automatisch in den Bedienbereich Maschine gewechselt.
Bit 3: Bei der Programmanwahl/Abarbeiten im Bedienbereich Programm wird der Satzsuchlauf nicht automatisch gestartet.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51041	ENABLE_PROGLIST_USER	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich USER	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Aktiviert die PLC-Programmliste des Bereichs USER. Die hier eingetragenen Programme können von der PLC aus zum Abarbeiten ausgewählt werden.

51042	ENABLE_PROGLIST_INDIVIDUAL	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich INDIVIDUAL	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Aktiviert die PLC-Programmliste des Bereichs INDIVIDUAL. Die hier eingetragenen Programme können von der PLC aus zum Abarbeiten ausgewählt werden.

51043	ENABLE_PROGLIST_MANUFACT	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich MANUFACTURER	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Aktiviert die PLC-Programmliste des Bereichs MANUFACTURER. Die hier eingetragenen Programme können von der PLC aus zum Abarbeiten ausgewählt werden.

51044	ACCESS_SHOW_SBL2	-	-			
-	Schutzstufe SBL2 anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe SBL2 anzeigen

51045	ACCESS_TEACH_IN	-	-			
-	Schutzstufe TEACH IN	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe TEACH IN

51046	ACCESS_CLEAR_RPA	-	-			
-	Schutzstufe R-Parameter löschen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe R-Parameter löschen

51047	ACCESS_READ_GUD_LUD	-	-			
-	Schutzstufe Anwendervariable lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Anwendervariable lesen

51048	ACCESS_WRITE_GUD_LUD	-	-			
-	Schutzstufe Anwendervariablen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Anwendervariablen schreiben

51049	ACCESS_WRITE_PRG_COND	-	-			
-	Schutzstufe Programmbeeinflussung schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Programmbeeinflussung schreiben

51050	ACCESS_WRITE_PROGRAM	-	-			
-	Schutzstufe Teileprogramm schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Teileprogramm schreiben

51051	ACCESS_WRITE_RPA	-	-			
-	Schutzstufe R-Parameter schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe R-Parameter schreiben

51052	ACCESS_WRITE_SEA	-	-			
-	Schutzstufe Settingdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Settingdaten schreiben

51053	ACCESS_WRITE_BASEFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Basis NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Basis NV (Basisframe) schreiben

51054	ACCESS_WRITE_CYCFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Zyklenframe schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Zyklenframe schreiben

51055	ACCESS_WRITE_EXTFRAME	-	-			
-	Schutzstufe externe NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe externe Nullpunktverschiebung schreiben

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51056	ACCESS_WRITE_PARTFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Tischbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Tischbezug schreiben

51057	ACCESS_WRITE_SETFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Basisbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Basisbezug schreiben

51058	ACCESS_WRITE_TOOLFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Werkzeugbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Werkzeugbezug schreiben

51059	ACCESS_WRITE_TRAFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Transformationsframe schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Transformationsframe schreiben

51060	ACCESS_WRITE_USERFRAME	-	-			
-	Schutzstufe einstellbare NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe einstellbare NV (G54 ... G599) schreiben

51061	ACCESS_WRITE_WPFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Werkstückbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Werkstückbezug schreiben

51062	ACCESS_WRITE_FINE	-	-			
-	Schutzstufe Feinverschiebung aller NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	6	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Feinverschiebung aller NV schreiben

51063	ACCESS_SET_ACT_VALUE	-	-			
-	Schutzstufe Istwert setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Istwert setzen

51064	ACCESS_WRITE_PROGLIST	-	-			
-	Schutzstufe Programmliste Bereich USER schreiben	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Mindest-Schutzstufe zum Ändern der Programmliste im Bereich USER (Programm-Manager)

51065	NUM_DISPLAYED_CHANNELS	-	-			
-	Anzahl der gleichzeitig angezeigten Kanäle	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	4	4/3	M

Beschreibung: Einstellung, wieviele Kanäle im Bedienbereich Maschine und im Mehrkanaleditor gleichzeitig angezeigt werden

51066	ORDER_DISPLAYED_CHANNELS	-	-			
-	Kanalnummern der angezeigten Kanäle	STRING	POWER ON			
-						
-	-	1;	-	-	4/3	M

Beschreibung: Enthält die Nummern der in der Mehrkanalansicht unter Maschine anzuzeigenden Kanäle in der gewünschten Reihenfolge, getrennt durch Komma oder Semikolon oder Space

51067	ENABLE_HANDWHEEL_WINDOW	-	-			
-	Handradfenster anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/2	M

Beschreibung: Wenn das Maschinendatum auf 0 gesetzt ist, wird das Fenster für die Handradzuordnung ausgeblendet

51068	SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC1	-	-			
-	Maschinenachsindex Spindel 1 Auslastungsanzeige aus PLC	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	4/2	M

Beschreibung: Maschinenachsindex einer Spindel (analog), die die Daten zur Auslastungsanzeige im T,F,S-Fenster aus der PLC bezieht.

SINUMERIK 840D s1: DB19.DBB6

SINUMERIK 828D : DB1900.DBB5006

51069	SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC2	-	-			
-	Maschinenachsindex Spindel 2 Auslastungsanzeige aus PLC	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	4/2	M

Beschreibung: Maschinenachsindex einer Spindel (analog), die die Daten zur Auslastungsanzeige im T,F,S-Fenster aus der PLC (DB19.DBB7) bezieht.

51070	ACCESS_CAL_TOOL_PROBE	-	-			
-	Schutzstufe Werkzeugmesstaster kalibrieren (ShopTurn)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Werkzeugmesstaster kalibrieren (ShopTurn)

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51071	ACCESS_ACTIVATE_CTRL_E	-	-			
-	Schutzstufe Ctrl-Energy	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe zum Aktivieren, Sperren und Freigeben von Energiesparprofilen.

51072	ACCESS_EDIT_CTRL_E	-	-			
-	Schutzstufe Ctrl-Energy Profile ändern	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Ctrl-Energy: Definition der Energiesparprofile

51073	ACCESS_SET_SOFTKEY_ACCESS	-	-			
-	Schutzstufe Softkeys anpassen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe für den Softkey "Softkeys anpassen", mit dem die Zugriffsstufen von anderen Softkeys geändert werden können.

51074	ACCESS_WRITE_WPC_COUNTER	-	-			
-	Schutzstufe Werkstückzähler schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Werkstückzähler schreiben in Maske Zeiten/Zähler im Bereich Maschine

51075	ACCESS_WRITE_MDI	-	-			
-	Schutzstufe MDA-Programm schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe MDA-Programm schreiben

51160	ACCESS_WRITE_CA_MACH_JOG	-	-			
-	Schutzstufe Kollisionskontrolle Maschine Jog schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	6	0	7	7/1	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum legt fest, ab welcher Schutzstufe die Kollisionskontrolle Maschine/Maschine unter Jog ein- bzw. ausgeschaltet werden kann.

51161	ACCESS_WRITE_CA_MACH_AUTO	-	-			
-	Schutzstufe Kollisionskontrolle Maschine Automatik schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	7	7/1	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum legt fest, ab welcher Schutzstufe die Kollisionskontrolle Maschine/Maschine unter Automatik ein- bzw. ausgeschaltet werden kann.

51162	ACCESS_WRITE_CA_TOOL	-	-			
-	Schutzstufe Kollisionskontrolle Werkzeug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/4	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum legt fest, ab welcher Schutzstufe die Kollisionskontrolle für Werkzeuge ein- bzw. ausgeschaltet werden kann.

51198	ACCESS_READ_TM_ALL_PARAM	-	-			
-	Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter lesen

51199	ACCESS_WRITE_TM_GRIND	-	-			
-	Schutzstufe WZV Schleifdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Schleifdaten schreiben

51200	ACCESS_WRITE_TM_GEO	-	-			
-	Schutzstufe WZV Geometriedaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	5	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Geometriedaten schreiben

51201	ACCESS_WRITE_TM_WEAR	-	-			
-	Schutzstufe WZV Verschleißdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	6	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Verschleißdaten schreiben

51202	ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA	-	-			
-	Schutzstufe WZV eingeschränktes Schreiben der Verschleißdaten	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe eingeschränktes Schreiben von Werkzeugverschleißwerten
s. MD51213: TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT

51203	ACCESS_WRITE_TM_SC	-	-			
-	Schutzstufe WZV Summenkorrekturen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Summenkorrekturen schreiben

51204	ACCESS_WRITE_TM_EC	-	-			
-	Schutzstufe WZV Einsatzkorrekturen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Schutzstufe WZV Einsatzkorrekturen schreiben

51205	ACCESS_WRITE_TM_SUPVIS	-	-			
-	Schutzstufe WZV Überwachungsdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Überwachungsdaten schreiben
 Eine Berechtigung gilt gemeinsam für Grenzwerte: Stückzahl, Standzeit, Verschleiß und die Überwachungsart.

51206	ACCESS_WRITE_TM_ASSDNO	-	-			
-	Schutzstufe WZV eindeutige D-Nummer schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV eindeutige D-Nummer schreiben

51207	ACCESS_WRITE_TM_WGROUP	-	-			
-	Schutzstufe WZV Verschleißgruppen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Verschleißgruppen (Magazinplatz / Magazin) schreiben

51208	ACCESS_WRITE_TM_ADAPT	-	-			
-	Schutzstufe WZV Adapterdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug-Adapter-Geometriedaten schreiben

51209	ACCESS_WRITE_TM_NAME	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugname schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeugname und Duplo schreiben

51210	ACCESS_WRITE_TM_TYPE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugtyp schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeugtyp schreiben

51211	ACCESS_READ_TM	-	-			
-	Schutzstufe WZV Daten lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Daten lesen

51212	TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT	-	-			
mm	Maximaler Wert des Werkzeugverschleißes	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.999	0	10	7/4	M

Beschreibung: Mit TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT wird der max. mögliche Wert eines Werkzeugverschleißes absolut begrenzt, unabhängig von der aktuellen Schutzstufe (Schlüsselschalterstellung), d.h. auch unabhängig von ACCESS_WRITE_TM_WEAR. Absolute und inkrementelle Verschleißbegrenzung können kombiniert werden, d.h. der Verschleiß kann inkrementell bis zur absoluten Grenze geändert werden. S. MD51213.
Der Wert 0 schaltet die Begrenzung der Verschleißeingabe aus.

51213	TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT	-	-			
mm	Maximaler Differenzwert eingeschränkte Werkzeugverschleißeingabe	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10	7/4	M

Beschreibung: Bei der Eingabe von Werkzeugkorrekturen kann der Betrag der Änderung zwischen bisherigem Wert und neuem Wert maximal die hier eingestellte Größe annehmen.
Mit TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT wird die Änderung eines Werkzeugverschleißes inkrementell begrenzt, wenn die aktuelle Schutzstufe gleich oder höher ist wie in ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA eingestellt. Mit akt. Schutzstufe gleich oder höher ACCESS_WRITE_TM_WEAR wird nicht mehr inkrementell begrenzt. Absolute und inkrementelle Verschleißbegrenzung können kombiniert werden, d.h. der Verschleiß kann inkrementell bis zur absoluten Grenze geändert werden. S. MD51212.
Der Wert 0 schaltet die Begrenzung der Verschleißeingabe aus.

51214	TM_WRITE_LIMIT_MASK	-	-			
-	Geltungsbereich der eingeschränkten Werkzeugverschleißeingabe	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

Beschreibung: Geltungsbereich der eingeschränkten Werkzeugverschleißeingabe
Bit 0: Anwendung auf Schneidendaten, Verschleiß
Bit 1: Anwendung auf SC-Daten, Summenkorrekturen
Bit 2: Anwendung auf EC-Daten, Einsatzkorrekturen
Bit 0+1+2: Anwendung auf alle Daten, Verschleiß, SC, EC

51215	ACCESS_WRITE_TM_ALL_PARAM	-	-			
-	Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter schreiben

51216	ACCESS_TM_TOOL_CREATE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug anlegen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug anlegen

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51217	ACCESS_TM_TOOL_DELETE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug löschen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug löschen

51218	ACCESS_TM_TOOL_LOAD	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug beladen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug beladen

51219	ACCESS_TM_TOOL_UNLOAD	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug entladen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug entladen

51220	ACCESS_TM_TOOL_MOVE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug umsetzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug umsetzen

51221	ACCESS_TM_TOOL_REACTIVATE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug reaktivieren	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug reaktivieren

51222	ACCESS_TM_TOOL_MEASURE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeug messen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeug messen
Direktsprung aus der Werkzeugliste in das Messenbild,

51223	ACCESS_TM_TOOLEGE_CREATE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugschneide anlegen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeugschneide anlegen

51224	ACCESS_TM_TOOLEGE_DELETE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugschneide löschen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeugschneide löschen

51225	ACCESS_TM_MAGAZINE_POS	-	-			
-	Schutzstufe WZV Magazin positionieren	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Magazin positionieren

51226	FUNCTION_MASK_SIM	-	-			
-	Funktionsmaske Simulation	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Simulation

- Bit 0: Kein automatischer Start bei Simulationsanwahl
- Bit 1: Simulation deaktivieren
- Bit 4: Framekomponenten in X und Y ignorieren (Kompatibilität)
- Bit 5: Drehwerkzeug in Werkzeugspindel drehbar
- Bit 6: Freigabe Handrad als Simulations-Override (Werte aus DB19.DBW400)
- Bit 7: Interpretation der Handrad-Werte aus DB19.DBW400 als Absolutwerte
- Bit 10: Nullpunktsymbol ausblenden
- Bit 22: Maschinenmodell für Simulation aus kinematischer Kette (auch ohne Kollisionsvermeidung)

51228	FUNCTION_MASK_TECH	-	-			
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Technologieübergreifend

- Bit 0: G-Code-Programmierung ohne Mehrkanaldaten
- Wenn das Bit 0 = 1 ist, werden bei Joblisten, die nur G-Code-Programme enthalten keine Mehrkanaldaten angeboten.
- Bit 1: Druckfunktion des Editors freigeben
- Bit 2: Bei externer Programmanwahl (z.B. über PLC) Startsperrbehandlung durchführen. (Programmcheck)

51230	ENABLE_LADDER_DB_ADDRESSES	-	-			
-	Aktivierung DB Adressen im PLC Ladder-Viewer	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/2	M

Beschreibung: Aktivierung DB Adressen im PLC Ladder-Viewer

51231	ENABLE_LADDER_EDITOR	-	-			
-	Aktivierung PLC Ladder Add-on Tool für INT100/101	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/2	M

Beschreibung: Aktivierung PLC Ladder Add-on Tool für INT100/101

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51232	ENABLE_LADDER_EDITOR_ADV	-	-			
-	Aktivierung PLC Ladder-Editor für das komplette PLC-Projekt	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/1	M

Beschreibung: Aktivierung PLC Ladder-Editor für das komplette PLC-Projekt

51233	ENABLE_GSM_MODEM	-	-			
-	Aktivierung GSM Modem für Easy Message	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/2	I

Beschreibung: Aktivierung GSM Modem für Easy Message

51235	ACCESS_RESET_SERV_PLANNER	-	-			
-	Schutzstufe für Quittierung von Wartungsaufgaben	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	7	4/2	M

Beschreibung: Schutzstufe für Quittierung von Wartungsaufgaben

51300	MAXNUM_WAITM_USER	-	-			
-	Anzahl der Waitmarken, die dem Endanwender zur Verfügung stehen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	100	0	100	7/4	M

Beschreibung: Anzahl der Waitmarken, die dem Endanwender zur Verfügung stehen

51600	MEA_CAL_WP_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkstückmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	40	0	40	7/2	I

Beschreibung: Die Kalibrierdaten des Werkstückmesstasters, beziehen sich auf das Werkstückkoordinatensystem (WKS) !
In den Datenfelder werden die Kalibrierdaten des Werkstückmesstasters der Technologie Fräsen, sowie Drehen abgelegt!

51601	MEA_CAL_EDGE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Geometriedatenfelder des Kalibrierkörpers, Werkstückmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	3	7/2	I

Beschreibung: Der Kalibrierkörper dient ausschließlich zum kalibrieren des Werkstückmesstasters der Technologie Drehen!

51602	MEA_CAL_TP_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkzeugmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	6	0	6	7/2	I

Beschreibung: Der Wert dieses Parameters, entspricht der Anzahl der eingerichteten Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatensätze,

bezoogen auf das Maschinenkoordinatensystem (MKS) !

51603	MEA_CAL_TPW_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkzeugmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-		6	0	6	7/2	I

Beschreibung: Der Wert dieses Parameters, entspricht der Anzahl der eingerichteten Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatensätze, bezogen auf das Werkstückkoordinatensystem (WKS) !

51618	MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL	-	-			
Grad	Toleranz der Rundachspalten - Messen mit orientierbaren Werkzeugträger	DOUBLE	SOFORT			
-						
-		0.5	-1	1	7/3	I

Beschreibung: Parameter für das Messen mit orientierbaren Werkzeugträger
Eingaben im Parameter \$MN_MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL sind nur wirksam, wenn von MD51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK Bit2 oder Bit16 gesetzt ist.
Die reale Winkelposition der Rundachsen kann von der programmierten abweichen (Genauhalt-Fein-Fenster).
Diese Abweichung ist abhängig von den Lagereigenschaften der Achse. Die an der konkreten Achse maximal zu erwartende Abweichung ist in diesem Parameter einzutragen. Bei Überschreitung der Toleranz erfolgt der Alarm 61442, "Werkzeugträger nicht parallel zu den Geometrieachsen".

51740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen, Werkstück- Werkzeugmessen	DWORD	SOFORT			
-						
-		67	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen
Bit 0: Werkstückmessen, Kalibrierstatusüberwachung
0: Kalibrierüberwachung nicht aktiv
1: Kalibrierüberwachung aktiv
Es wird zwischen Kalibrieren und Messen der Status folgender Zustände überwacht:
- Arbeitsebene (G17, 18, 19)
- Messtastertyp (3D-Taster Typ 710, Monotaster Typ 712, L-Taster Typ 713, Sterntaster Typ 714)
- Längenbezug des Messtasters (Messtasterkugelummitte, Messtasterkugelumfang)
- Es können die Alarme 61341, 61419, 61420 gemeldet werden.
Hinweis: - Bei "Messen im JOG" ist diese Überwachungen immer aktiv.
- Siehe auch SD54740 \$SNS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit 4.
Bit 1: Werkstückmessen, Technologie Fräsen, Längenbezug des Werkstückmesstasters
0: Werkzeuglänge in der Zustellachse bezogen auf die Mitte der Messtasterkugel (TCP)
1: Werkzeuglänge in der Zustellachse bezogen auf den Kugelumfang der Messtasterkugel
Bit 2: Werkstückmessen, Berücksichtigung der Orientierung von Werkzeugträgern (Kinematiktyp "T", Schwenkkopf) bei der Korrektur in Werkzeuge
0: Die Korrektur der Werkzeugkomponenten erfolgt entsprechend der Orientierung des Werkzeugträgers

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

beim Messen. Dies gilt für die Orientierungen 0°, 90°, 180° und 270°.

1: Die Korrektur der Werkzeugkomponenten erfolgt entsprechend der Orientierung des Werkzeugträgers in Grundstellung.

Bit 4: Werkstückmessen, Technologie Fräsen, Messtaster ist fest an der Maschine angebaut

0: Der Werkstückmesstaster befindet sich beim Messen in einer Werkzeugspindel.

1: Der Werkstückmesstaster ist fest an der Maschine angebaut.

Es stehen nicht alle Messvarianten zur Verfügung. Bei Auswahl einer unzulässigen Messvariante wird der Alarm 61373 ausgegeben.

Bit 5: Werkstückmessen, Korrektur in NPV grob, wenn keine Feinverschiebung eingerichtet ist

0: Nur die Messdifferenz wird in die Grobverschiebung der NPV eingetragen (Kompatibilität).

1: Die absolute Verschiebung, korrigiert um die Messdifferenz, wird in die Grobverschiebung der NPV eingetragen.

Bit 6: Wirkung des Vorschuboverride in Messsätzen von Messzyklen

0: Messsätze werden in den Messzyklen mit dem aktuellen Vorschuboverride verfahren (Kompatibilität).

1: Messsätze werden in den Messzyklen mit 100% Vorschuboverride verfahren, wenn der Vorschuboverride >0 eingestellt ist.

Bit 7: Werkstückmessen, Übernahme aktive in nicht aktive NPV, nur BA JOG, Kante setzen

0: In der BA JOG, Funktion "Kante setzen" mit Korrektur des Messergebnisses in eine nicht aktive Nullpunktverschiebung (Zielframe), wird von den Geometrieachsen im Zielframe, nur die Messachse mit dem Ergebnis beschrieben. Für die nicht gemessenen Geometrieachsen werden keine Werte aus der aktiven Nullpunktverschiebung (Quellframe) übernommen. (Kompatibilität) Von allen Nichtgeometrieachsen (Rund-und Hilfsachsen) werden Spiegelungen, Rotationen und Translationen, aus der aktiven Nullpunktverschiebung (Quellframe) mit in die ausgewählte nicht aktive Nullpunktverschiebung (Zielframe) übernommen. (Kompatibilität)

Diese Beschreibung gilt für das automatische Messen mittels elektronischem Messtaster und gleichermaßen für die Funktion "Ankratzen" mit einem Bearbeitungswerkzeug.

1: In der BA JOG, Funktion "Kante setzen" mit Korrektur des Messergebnisses in eine nicht aktive Nullpunktverschiebung (Zielframe), wird die Messachse im Zielframe mit dem Messergebnis beschrieben. Für alle weiteren Achsen (Geo-, Rund-und Hilfsachsen) werden Spiegelungen, Rotationen und Translationen, aus der aktiven Nullpunktverschiebung (Quellframe) mit in die ausgewählte nicht aktive Nullpunktverschiebung (Zielframe) übernommen.

Diese Beschreibung gilt für das automatische Messen mittels elektronischem Messtaster

und gleichermaßen für die Funktion "Ankratzen" mit einem Bearbeitungswerkzeug.

Bit 15: Werkstückmessen, Messsatz mit Bahnverhalten G60 Genauhalt am Satzende verfahren

0: Der Messsatz wird im Bahnsteuerbetrieb G64 verfahren.

1: Der Messsatz wird mit Bahnverhalten G60 Genauhalt am Satzende verfahren.

Bit 16: Werkzeugmessen, Technologie Drehen, Berücksichtigung der Orientierung des Werkzeugträgers (Kinematiktyp "T", Schwenkkopf)

0: Die Korrektur der Werkzeugkomponenten erfolgt entsprechend der Orientierung des Werkzeugträgers beim Messen.

1: Die Korrektur der Werkzeugkomponenten erfolgt entsprechend der Orientierung des Werkzeugträgers in Grundstellung.

51742	MEA_ACCESS_EXEC	-	-			
-	Messzyklen: Begrenzung der Schutzstufen beim Schreiben von Systemvariablen	DWORD	SOFORT			
-						
-	10	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	7	7/1	M

Beschreibung:

Begrenzung der Schutzstufen beim Schreiben von Systemvariablen beim Abarbeiten von Messzyklen.

Das MD51742 begrenzt einen Bereich der aktuellen Schutzstufe zwischen der Einstellung der Schutzstufe

im MD11160 \$NM_ACCESS_EXEC_CST und der Einstellung im MD51742 beim Abarbeiten von Messzyklen.

Die Feldelemente [0] bis [9] werden wie folgt verwendet:

[0] Kinematik komplett vermessen

[1] bis [9] reserviert

Bedeutung der Zahlenwerte (Schutzstufe) siehe MD11160

51750	J_MEA_M_DIST	-	-			
mm	Messweg für Messen mit ShopMill, in Automatik	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	-10000	10000	7/5	I

Beschreibung:

Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

Er wird nur von alten ShopMill-Messzyklen (PowerLine) verwendet.

51751	J_MEA_M_DIST_MANUELL	-	-			
mm	Messweg, für Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	-10000	10000	7/5	I

Beschreibung:

Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

51752	J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH	-	-			
mm	Messweg für die Werkzeuglängenmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	2	-10000	10000	7/5	I

Beschreibung:

Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

51753	J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS	-	-
mm	Messweg für die Werkzeugradiusmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1	-10000 10000 7/5 I

Beschreibung: Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

51757	J_MEA_COLL_MONIT_FEED	-	-
mm/min	Vorschub in der Ebene mit aktiver Kollisionsüberwachung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1000	0 100000 7/5 I

Beschreibung: Vorschub in der Arbeitsebene mit aktiver Kollisionsüberwachung.

51758	J_MEA_COLL_MONIT_POS_FEED	-	-
mm/min	Zustellvorschub mit aktiver Kollisionsüberwachung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1000	0 100000 7/5 I

Beschreibung: Vorschub der Zustellachse mit aktiver Kollisionsüberwachung, in "Messen im JOG".

51770	J_MEA_CAL_RING_DIAM	-	-
mm	Durchmesser des Kalibrierringes, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-1 10000 7/5 I

Beschreibung: Durchmesser des Kalibrierringes, für das Kalibrieren der Messtasterkugel in der Ebene, in "Messen im JOG"

51772	J_MEA_CAL_HEIGHT_FEEDAX	-	-
mm	Kalibrierhöhe in der Zustellachse, zum Kalibrieren der Messtasterlänge	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	-99999, -99999, -99999, -99999, -99999, -99999...	-100000 100000 7/5 I

Beschreibung: Kalibrierhöhe in der Zustellachse für das Kalibrieren der Messtasterlänge, in "Messen im JOG"

Die Kalibrierhöhe ist mit Bezug auf das Werkstückkoordinatensystem (WKS) einzugeben!

51780	J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD	-	-
mm	Durchmesser des Werkzeugmesstasters für Radiusmessung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0 10000 7/5 I

Beschreibung: Wirksamer Scheibendurchmesser des Werkzeugmesstasters zur Radiusmessung von Fräswerkzeugen

51781	MEA_T_PROBE_THICKNESS	-	-			
mm	Dicke des Werkzeugmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	10000	7/5	I

Beschreibung: Dicke des Werkzeugmesstasters, zum automatischen Anfahren von Drehwerkzeugen an den Messtaster auf Fräs-/Drehmaschinen

51784	J_MEA_T_PROBE_APPR_AX_DIR	-	-			
-	Anfahrriichtung in der Ebene an den Werkzeugmesstaster, in Messen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	6	-1, -1, -1, -1, -1, -1	-2	2	7/5	I

Beschreibung: Anfahrriichtung in der Ebene an den Werkzeugmesstaster, in "Messen im JOG"
 = -2 negative Richtung 2. Messachse
 = -1 negative Richtung 1. Messachse
 = 0 oder 1 positive Richtung 1. Messachse
 = 2 positive Richtung 2. Messachse

51786	J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST	-	-			
mm	Messweg für Werkzeugmessen mit stehender Spindel, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	-10000	10000	7/5	I

Beschreibung: Messweg zum Werkzeugmesstaster kalibrieren und Werkzeugmessen mit stehender Spindel, vor und hinter der erwarteten Schaltposition.

51840	GRIND_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Schleifzyklen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Schleifzyklen
 Bit 0: Bezugspunkt beim Abrichter / Scheibe erfassen ist eine Nullpunktverschiebung
 0: Abwahl Nullpunktverschiebung als Bezugspunkt
 1: Anwahl Nullpunktverschiebung als Bezugspunkt
 Bit 1: reserviert

52000	DISP_COORDINATE_SYSTEM	-	-			
-	Lage des Koordinatensystems	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	47	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem MD passen Sie das Koordinatensystem der Bedienoberfläche an das Koordinatensystem der Maschine an. In der Bedienoberfläche ändern sich automatisch je nach gewählter Lage alle Hilfebilder, die Ablaufgrafik, die Simulation und die Eingabefelder mit Kreisrichtungsangabe.
 Das Maschinendatum wird in den Zyklen ausgewertet.
 Beachten Sie auch MD52210 \$MCS_FUNCTION_MASK_DISP, Bit 1.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

52001	DISP_COORDINATE_SYSTEM_2	-	-			
-	Koordinatensystem für Drehen auf Fräsmaschinen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	47	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem MD legen Sie das Koordinatensystem für Drehbearbeitungen auf Fräsmaschinen fest.
Beachten Sie auch MD52000 \$MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM.

52004	PROG_COORDINATE_SYS_CHAN	-	-			
-	Koordinatensystem bei Programmierung wie im angegebenen Kanal beschrieben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10	7/3	M

Beschreibung: Mit diesem MD können Sie einstellen, dass das Koordinatensystem bei der Programmierung so dargestellt wird, wie im angegebenen Kanal beschrieben.
0: Darstellung wie im eigenen Kanal beschrieben
n: Darstellung wie im Kanal n beschrieben

52005	DISP_PLANE_MILL	-	-			
-	Ebenenwahl Fräsen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	19	7/3	M

Beschreibung: Ebenenwahl Fräsen
0: Ebenenwahl in der Bedienoberfläche
17: immer G17
18: immer G18
19: immer G19

52006	DISP_PLANE_TURN	-	-			
-	Ebenenwahl Drehen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	18	0	19	ReadOnly	M

Beschreibung: Ebenenwahl Drehen
0: Ebenenwahl in der Bedienoberfläche
17: immer G17
18: immer G18
19: immer G19

52010	DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT	-	-			
-	Anzahl der Istwerte mit großem Font	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	31	7/3	M

Beschreibung: Anzahl der Istwerte mit großem Font

52011	ADJUST_NUM_AXIS_BIG_FONT	-	-			
-	Anzahl Istwerte mit großem Font dynamisch an Anzahl Geachsen anpassen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/3	M

Beschreibung: Anzahl der Istwerte mit großem Font anpassen, wenn sich die Anzahl der Geoachsen ändert, z.B. durch Transformationen, wie TRANSMIT oder TRACYL.
 0 = nur MD52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" ist gültig. Die Anzahl ist damit fest vorgegeben.
 1 = nur die Geoachsen werden mit großem Font dargestellt. MD52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" wird ignoriert.
 2 = Anzahl der Geoachsen plus Inhalt MD52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" werden mit großem Font dargestellt.

52020	ORIXES_EULER_ANGLE_NAME	-	-			
-	Achsbezeichner der Orientierungsachsen: Euler-Winkel- oder Geoachsname	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	4/3	M

Beschreibung: Das MD legt fest, ob die Achsbezeichner der Orientierungsachsen der Euler-Winkel-Name oder Kanal-Geoachsname ist.
 Mögliche Werte sind:
 = 0 Orientierungsachsname aus dem Kanalbaustein Geoachsname mit dem Index 3 bis 5
 = 1 Orientierungsachsname ist der Name des Euler-Winkels aus den allgemeinen Maschinendaten

52032	STAT_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Gelenkstellung STAT	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	16	4/3	M

Beschreibung: Zahlenbasis für die Anzeige der Gelenkstellung STAT
 Ist der Wert des Datums größer 0, wird das MD51032 \$MNS_STAT_DISPLAY_BASE für diesen Kanal ignoriert.
 00: MD51032 ist wirksam
 02: Darstellung als binärer Wert
 10: Darstellung als dezimaler Wert
 16: Darstellung als hexadezimaler Wert
 Das Maschinendatum aktiviert sowohl die Anzeige STAT kanalspezifisch im Grundbild als auch die Anzeige bei "TEACH IN".

52033	TU_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Lage der Rundachsen TU	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	16	4/3	M

Beschreibung: Zahlenbasis für die Anzeige der Rundachsstellung TU
 Ist der Wert des Datums größer 0, wird das MD51033 \$MNS_TU_DISPLAY_BASE für diesen Kanal ignoriert.
 00: MD51033 ist wirksam
 02: Darstellung als binärer Wert
 10: Darstellung als dezimaler Wert
 16: Darstellung als hexadezimaler Wert
 Das Maschinendatum aktiviert sowohl die Anzeige TU kanalspezifisch im Grundbild als auch die Anzeige bei "TEACH IN".

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

52200	TECHNOLOGY	-	-			
-	Technologie	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	4	7/1	M

Beschreibung: Technologie
 0: keine spezifische Konfiguration
 1: Drehen
 2: Fräsen
 3: Rundschleifen
 4: Flachsleifen
 Beachten Sie auch MD52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION.

52201	TECHNOLOGY_EXTENSION	-	-			
-	Erweiterte Technologie	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	4	7/1	M

Beschreibung: Erweiterte Technologie
 0: keine spezifische Konfiguration
 1: Drehen
 2: Fräsen
 Beachten Sie auch MD52200 \$MCS_TECHNOLOGY.
 Beispiel:
 Drehmaschine mit Frästechnologie
 MD52200 \$MCS_TECHNOLOGY = 1
 MD52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION = 2

52206	AXIS_USAGE	-	-			
-	Bedeutung der Achsen im Kanal	BYTE	POWER ON			
-						
-	20	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Bedeutung der Achsen im Kanal
 0 = keine spezielle Bedeutung
 1 = Werkzeugspindel (angetriebenes Werkzeug)
 2 = Vorsatzspindel (angetriebenes Werkzeug)
 3 = Hauptspindel (Drehen)
 4 = separate C-Achse der Hauptspindel (Drehen)
 5 = Gegenspindel (Drehen)
 6 = separate C-Achse der Gegenspindel (Drehen)
 7 = Linearachse der Gegenspindel (Drehen)
 8 = Reitstock (Drehen)
 9 = Lünette (Drehen)
 10 = B-Achse im Kopf (Drehen und Rundschleifen)
 11 = reserviert
 12 = B-Achse in Gegenspindel (Drehen)
 13 = Querhub X der Gegenspindel (Drehen)

52207	AXIS_USAGE_ATTRIB	-	-		
-	Attribute der Achsen	DWORD	POWER ON		
-					
-	20	0,0,0,0,0,0,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0	-	-	7/3 M

Beschreibung:

Attribute der Achsen

Bit 0: Dreht um 1. Geometrieachse (bei Rotationsachsen)

Bit 1: Dreht um 2. Geometrieachse (bei Rotationsachsen)

Bit 2: Dreht um 3. Geometrieachse (bei Rotationsachsen)

Bit 3: Positive Drehrichtung ist linksherum (bei Rotationsachsen)

Es wird immer in der negativen Geometrieachsrichtung auf die Rotationsachsen geschaut.

Bei Drehmaschinen wird immer aus dem Innenraum auf eine Spindel geschaut.

Bit 4: Angezeigte Drehrichtung bei M3 ist linksherum (bei Spindeln)

Die Blickrichtung kann gewählt werden. Entweder aus dem Innenraum heraus oder von außen auf die Spindel.

Es muss jedoch für alle Spindeln die gleiche Auswahl getroffen werden.

Bit 5: Drehrichtung M3 entspricht Rotationsachse minus (bei Spindeln)

Dieses Bit muss analog zu einem PLC-Bit eingestellt werden.

Bei 840Dsl: PLC-Bit DBnn.DBX17.6, nn = 31 + Maschinenachsindex

Bei 828D : PLC-Bit DB38xx.DBX2001.6, xx ist Maschinenachsindex

Bit 6: Rotationsachse als Korrekturziel für Messen anzeigen

Bit 7: Rotationsachse in Positionsmuster anbieten

Die Orientierung der Achse wird mit den Bits 0 - 2 festgelegt.

Ist eines der Bits 10 - 12 gesetzt, so legen diese Bits die Orientierung der Achse für Positionsmuster fest.

Bit 8: Rotationsachse für Rohteilaufspannung anbieten (an Fräsmaschinen)

Die Orientierung der Achse wird mit den Bits 0 - 2 festgelegt.

Bit 9: Spindel ist nicht SPOS-fähig

Bit 10: Rotationsachse dreht um 1. Geoachse (nur für Positionsmuster)

Bit 11: Rotationsachse dreht um 2. Geoachse (nur für Positionsmuster)

Bit 12: Rotationsachse dreht um 3. Geoachse (nur für Positionsmuster)

Bit 13: Position der Achse bei Rohteilauswahl aus aktiver NPV (bei Rotationsachsen)

Hiermit kann eine aufbaubare Rundachse bei Simulation/Mitzeichnen automatisch an der richtigen Position dargestellt werden.

Bit 14: Spindel im Achsbetrieb für Teach-In freischalten

Anmerkung:

Bei den Bits 0 - 2 bzw. 10 - 12 wirkt jeweils nur das 1. gesetzte Bit.

Anmerkung für Positionsmuster mit Rundachsen:

Wenn eines der Bits 10 - 12 gesetzt ist, dann haben diese Bits Vorrang gegenüber den Bits 0 - 2.

52210	FUNCTION_MASK_DISP	-	-		
-	Funktionsmaske Anzeige	DWORD	POWER ON		
-					
-	-	3	-	-	7/3 M

Beschreibung:

Funktionsmaske Anzeige

Bit 0: Maßsystem für Programme immer im Grundsystem

Bit 1: Stirnansicht beim Drehen im Schulkoordinatensystem

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

- Bit 2: Softkey "T,S,M" im Bereich Jog ausblenden
- Bit 3: Automatisch Programmende in MDA generieren (mit Softkey "Sätze Löschen")
- Bit 4: Folgewerkzeug im T,F,S-Fenster anzeigen
- Bit 5: Softkey "Istwerte MKS" ausblenden
- Bit 6: Werkzeugradius/-durchmesser im T,F,S-Fenster ausblenden
- Bit 7: Werkzeuglängen im T,F,S-Fenster ausblenden
- Bit 8: Werkzeugicon im T,F,S-Fenster ausblenden
- Bit 9: Auswahl "Eingabe einfach" anzeigen
- Bit 10: Kanal nicht in Joblisten anbieten
- Bit 11: Für WKS die Anzeige der logischen Spindeln aktivieren
- Bit 12: Formenbauansicht für G-Code ausblenden
- Bit 13: Kanalachsen, die aktuell in anderem Kanal sind, ausblenden
- 0: Kanalachsen, die aktuell in einem anderen Kanal sind, grau anzeigen
- 1: Kanalachsen, die aktuell in einem anderen Kanal sind, ausblenden
- Bit 14: Überlagerung DRF unter Maschine anzeigen
- Bit 15: Überlagerung Werkzeug (\$AA_TOFF) unter Maschine anzeigen
- Bit 16: Auswahl JOG-Achse über HMI

52211	FUNCTION_MASK_DISP_ZOA	-	-
-	Funktionsmaske Anzeige Übersicht Nullpunktverschiebungen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	2097141	-
			7/3
			M

Beschreibung:

- Funktionsmaske Anzeige Übersicht Nullpunktverschiebungen
- Bit 0: MKS-Position anzeigen
 - Bit 1: reserviert
 - Bit 2: DRF-Verschiebung anzeigen
 - Bit 3: \$AA_OFF-Positionsoffset anzeigen
 - Bit 4: \$P_PARTFRAME anzeigen
 - Bit 5: \$P_SETFRAME anzeigen
 - Bit 6: \$P_EXTSFRAME anzeigen
 - Bit 7: \$P_ISO1FRAME anzeigen
 - Bit 8: \$P_ISO2FRAME anzeigen
 - Bit 9: \$P_ISO3FRAME anzeigen
 - Bit 10: \$P_ACTBFRAME anzeigen
 - Bit 11: \$P_IFRAME anzeigen
 - Bit 12: \$P_TOOLFRAME anzeigen
 - Bit 13: \$P_WPFRAME anzeigen
 - Bit 14: \$P_TRAFRAME anzeigen
 - Bit 15: \$P_PFRAME anzeigen
 - Bit 16: \$P_ISO4FRAME anzeigen
 - Bit 17: \$P_CYCFRAME anzeigen
 - Bit 18: Summe der Nullpunktverschiebungen anzeigen
 - Bit 19: Verschiebung aktives Werkzeug anzeigen
 - Bit 20: WKS-Position anzeigen
 - Bit 21: BKS-Position anzeigen
 - Bit 22: \$P_GFRAME anzeigen
 - Bit 23: TOFF anzeigen
 - Bit 24: Überlagerung \$AA_TOFF anzeigen

52212	FUNCTION_MASK_TECH	-	-
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	DWORD	SOFORT
-			
-	0	-	-
		7/3	M

Beschreibung:

Funktionsmaske Technologieübergreifend

Bit 0: Freigabe Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit Toolcarrier

0: Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit Toolcarrier nicht freigegeben

1: Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit Toolcarrier freigegeben

Bit 1: Kein optimiertes Fahren entlang Software-Endschaltern (ShopMill/ShopTurn)

0: Optimiertes Fahren entlang Software-Endschaltern

1: Kein optimiertes Fahren entlang Software-Endschaltern

Beim optimierten Fahren entlang der Software-Endschalter werden im geschwenkten Zustand (bei Tischkinematiken) ggf. Verfahrbewegungen, die über die Software-Endschalter hinausgehen würden, abgeschnitten. Hierdurch wird der Alarm 10720 "Achse Softwareendschalter" vermieden.

Bit 2: Spezielle Anfahrlogik für Stufenbohrer (ShopTurn)

0: Spezielle Anfahrlogik für Stufenbohrer abgeschaltet

1: Spezielle Anfahrlogik für Stufenbohrer aktiv

Beim Umfahren der Rückzugsebenen wird immer die längste Schneide (mit der gleichen Schneidenlage, wie die aktive Schneide) in der gleichen Bearbeitungsrichtung berücksichtigt.

Bit 3: Satzsuchlauf-Zyklus für ShopMill/ShopTurn aufrufen

0: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF werden die Zyklen E_S_ASUP bzw. F_S_ASUP nicht aufgerufen

1: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF werden die Zyklen E_S_ASUP (Technologie Fräsen) bzw. F_S_ASUP (Technologie Drehen) aufgerufen. Die Zyklen E_S_ASUP bzw. F_S_ASUP sorgen nach Satzsuchlauf für die Ausgabe von Werkzeug- und Maschinenbefehlen.

Der entsprechende Zyklus wird auch bei einem Satzsuchlauf auf ein G-Code-Programm aufgerufen.

Das Bit muss bei Verwendung von ShopMill/ShopTurn gesetzt werden!

Bit 4: Anfahrlogik über Zyklus (ShopTurn)

0: Anfahrlogik über NC-Funktion

1: Anfahrlogik über ShopTurn-Zyklus

Die Anfahrlogik über den ShopTurn-Zyklus wird nur zu Diagnosezwecken benötigt.

Bit 5: Satzsuchlauf-Funktion SERUPRO aufrufen

0: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der Zyklus CYCLE207 nicht aufgerufen.

1: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird (bei Satzsuchlauf mit Programmtest - SERUPRO) der Zyklus für SERUPRO (CYCLE207) aufgerufen.

Der Zyklus CYCLE207 sorgt nach Satzsuchlauf mit Programmtest (SERUPRO) für die Ausgabe der aufgesammelten Maschinenbefehle.

Bit 6: Nullpunktverschiebungswert ZV nicht absolut eingebbar (ShopTurn)

0: Parameter ZV, aktive Nullpunktverschiebung kann inkrementell und absolut eingegeben werden

1: Parameter ZV, aktive Nullpunktverschiebung nur inkrementell eingebbar (ShopTurn)

Bit 7: Ablauf der Standzeit von Werkzeugen im Programm erkennen (ShopMill/ShopTurn)

0: Die Standzeit des Werkzeugs wird nur beim Einwechseln des Werkzeugs berücksichtigt

1: Die Standzeit des Werkzeugs wird beim Wechsel von Bearbeitungsschritten berücksichtigt (auch, wenn kein Werkzeugwechsel erfolgt).

Bit 8: Funktion Manuelle Maschine aktiv (ShopMill/ShopTurn)

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

0: Funktion Manuelle Maschine ist nicht aktiviert
 1: Funktion Manuelle Maschine ist aktiv
 Bit 9: An-/Abwahl der Nullpunktverschiebung über Softkey
 0: Der Softkey NPV Anwahl/-Abwahl ist in der Nullpunktverschiebungs-Tabelle der einstellbaren NPV nicht verfügbar.
 1: Der Softkey NPV Anwahl/-Abwahl ist in der Nullpunktverschiebungs-Tabelle der einstellbaren NPV verfügbar.
 Bit 10: Freigabe Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit kinematischer Transformation
 0: Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit kinematischer Transformation nicht freigegeben
 1: Schwenken Ebene/Ausrichten Werkzeug mit kinematischer Transformation freigegeben
 Bit 11: Lagen-Check für Bohr- und Fräs- Werkzeuge abschalten(ShopTurn)
 0: Schneidenlagen-Check, für Bohr- und Fräswerkzeuge ist aktiv
 1: Kein Schneidenlagen-Check, für Bohr- und Fräswerkzeuge
 Der Check der Schneidenlage kann für Bohr- und Fräswerkzeuge abgeschaltet werden, wenn dies aufgrund des Maschinenaufbaus erforderlich ist.
 Bit 12: reserviert
 Bit 13: Werkzeugwechsellpunkt Y im MKS anfahren (ShopTurn)
 0: Der Werkzeugwechsellpunkt wird in Y-Richtung im WKS auf 0 angefahren (gilt nur, wenn das MD52241 \$MCS_TOOL_CHANGE_POS_Y = 0 ist).
 1: Der Werkzeugwechsellpunkt wird in Y-Richtung immer im MKS angefahren (siehe MD52241 \$MCS_TOOL_CHANGE_POS_Y).
 Bit 14: Bei Anfahrlogik Werkzeugposition nur mit Schneide prüfen (ShopTurn)
 0: Die Anfahrlogik prüft die Werkzeugposition immer.
 1: Die Anfahrlogik prüft die Werkzeugposition nur, wenn eine Schneide aktiv ist.
 Bit 15: \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE nach Satzsuchlauf nicht setzen
 0: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der aktuelle Toolcarrier in das Maschinendatum \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE geschrieben.
 1: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der aktuelle Toolcarrier nicht in das Maschinendatum \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE geschrieben.
 Bit 16: Schwenken Ebene nach Satzsuchlauf nicht automatisch ausführen
 0: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der Abschnitt für Standardzyklen: Schwenken Ebene ausgeführt
 1: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der Abschnitt für Standardzyklen: Schwenken Ebene nicht ausgeführt
 Bit 17: Ausrichten Drehwerkzeug nach Satzsuchlauf nicht automatisch ausführen
 0: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der Abschnitt für Ausrichten Drehwerkzeug ausgeführt.
 1: Im Satzsuchlauf-Zyklus PROG_EVENT.SPF wird der Abschnitt für Ausrichten Drehwerkzeug nicht ausgeführt.

52214	FUNCTION_MASK_MILL	-	-			
-	Funktionsmaske Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung:

Funktionsmaske Fräsen
 Bit 0: Freigabe Zylindermanteltransformation (ShopMill)
 0: Softkey für Zylindermanteltransformation nicht freigegeben
 1: Zylindermanteltransformation freigegeben
 Bit 1: Festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten (an Fräsmaschinen)
 0: keinen festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten

1: Festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten
 (Dieses Bit muss nur gesetzt werden, wenn es an einer Fräsmaschine eine Rotationsachse und einen festen Tisch für die Rohteilauflaufspannung gibt.)

Bit 2: Sonderbehandlung von Scheibenfräser/Säge beim Mehrkant
 0: keine Sonderbehandlung von Scheibenfräser/Säge beim Mehrkant
 1: Sonderbehandlung von Scheibenfräsern/Säge beim Mehrkant
 Bei diesen Werkzeugtypen wird die erste Zustellung so gewählt, dass die Oberkante des Werkzeugs genau den Bezugspunkt Z0 berührt.
 Am Ende der Bearbeitung wird seitlich komplett aus dem Rohteilzapfen herausgezogen.
 Hiermit kann auf einer Welle ein innenliegender Mehrkant erzeugt werden.

Bit 3: Freigabe Bearbeitung innen/hinten (ShopTurn)
 0: Bearbeitung innen/hinten nicht freigegeben
 1: Bearbeitung innen/hinten in ShopTurn-Masken freigeben (gilt in ShopTurn-Masken, welche die Bearbeitungsebene selber festlegen)

Bit 4: Freigabe Spindel klemmen (C-Achse) (ShopTurn)
 0: Parameter "Spindel klemmen/lösen" wird nicht in den Bohr- und Fräs-Masken angezeigt. ShopTurn klemmt die Spindel automatisch, wenn es für die Bearbeitung sinnvoll ist.
 1: Parameter "Spindel klemmen/lösen" wird in den Bohr- und Fräs-Masken angezeigt. Der Bediener entscheidet, bei welcher Bearbeitung die Spindel geklemmt wird.
 Wenn Sie die Funktion "Spindel klemmen/lösen" mittels des Maschinenherstellerzyklus CUST_TECHCYC.SPF realisiert haben, können Sie mit diesem Maschinendatum den Parameter "Spindel klemmen/lösen" in den Bohr- und Fräs-Masken aktivieren.

Bit 5: Freigabe Spindelsteuerung Werkzeugspindel über Oberfläche
 0: Freigabe Spindelsteuerung über die NC/PLC-Nahtstelle
 1: Freigabe Spindelsteuerung über die Bedienoberfläche

Bit 6: Freigabe Spindelsteuerung Drehspindel über Oberfläche
 0: Freigabe Spindelsteuerung über die NC/PLC-Nahtstelle
 1: Freigabe Spindelsteuerung über die Bedienoberfläche

Bit 7: Festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten (an Bohrwerken)
 0: keinen festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten
 1: Festen Tisch für Rohteilauflaufspannung anbieten
 (Dieses Bit muss nur gesetzt werden, wenn es an einem Bohrwerk eine Rotationsachse und einen festen Tisch für die Rohteilauflaufspannung gibt.)

52216	FUNCTION_MASK_DRILL	-	-			
-	Funktionsmaske Bohren	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Bohren
 Bit 0: CYCLE84 Eingabefelder Technologie einblenden
 0: Eingabefelder ausblenden
 1: Eingabefelder einblenden
 Bit 1: CYCLE840 Eingabefelder Technologie einblenden
 0: Eingabefelder ausblenden
 1: Eingabefelder einblenden
 Bit 2: Gewindebohren auch ohne Geber (ShopMill/ShopTurn)
 0: Gewindebohren nur mit Geber möglich
 1: Gewindebohren auch ohne Geber möglich

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Die Einstellung hängt davon ab, ob an der Maschine für die Werkzeugspindel ein Geber vorhanden ist.

Bit 3: Konstante Schnittgeschwindigkeit bezogen auf Durchmesser der Zentrierung (ShopMill/ShopTurn)

0: Konstante Schnittgeschwindigkeit bezogen auf Durchmesser des Werkzeugs

1: Konstante Schnittgeschwindigkeit bezogen auf Durchmesser der Zentrierung

52218	FUNCTION_MASK_TURN	-	-			
-	Funktionsmaske Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung:

Funktionsmaske Drehen

Bit 0: Freigabe Lupe unter Manuell für Werkzeugmessen

0: Keine Lupe unter Manuell für Werkzeugmessen

1: Freigabe Lupe unter Manuell für Werkzeugmessen

Bit 1: Freigabe Teilefänger beim Abstich

0: Kein Teilefänger beim Abstich

1:Teilefänger beim Abstich freigegeben

Bit 2: Freigabe Reitstock

0: Reitstock nicht freigegeben

1: Der Reitstock kann im Programm angewählt werden.

Bit 3: Freigabe Spindelsteuerung Hauptspindel über Oberfläche

0: Freigabe Spindelsteuerung über die NC/PLC-Nahtstelle

1: Freigabe Spindelsteuerung über die Bedienoberfläche

Bit 4: Freigabe Spindelsteuerung Gegenspindel über Oberfläche

0: Freigabe Spindelsteuerung über die NC/PLC-Nahtstelle

1: Freigabe Spindelsteuerung über die Bedienoberfläche

Bit 5: Freigabe Spindelsteuerung Werkzeugspindel über Oberfläche

0: Freigabe Spindelsteuerung über die NC/PLC-Nahtstelle

1: Freigabe Spindelsteuerung über die Bedienoberfläche

Bit 6: Freigabe Balance Cutting für zweikanaliges Abspanen

0: keine Freigabe der Funktion Balance Cutting für zweikanaliges Abspanen

1: Freigabe der Funktion Balance Cutting für zweikanaliges Abspanen

Beim Balance Cutting wird das Abspanen gleichzeitig an beiden Seiten des Werkstücks ausgeführt. Hierdurch kann mit erhöhtem Vorschub gearbeitet werden.

Bit 7: Abfahren beim Konturabspanen mit G1

0: Abfahren beim Konturabspanen mit Eilgang (G0)

1: Abfahren beim Konturabspanen mit Vorschub (G1)

Bit 8: Eingabe der Spindelfutterdaten im Programm

0: Die Spindelfutterdaten werden aus der entsprechenden Eingabemaske im Bereich Parameter genommen.

1: Eingabe der Spindelfutterdaten im Programm

Bit 9: Zusätzliche Eingabe der Reitstockdaten im Programm

0: Die Reitstockdaten werden aus den Spindelfutterdaten im Bereich Parameter genommen.

1: Zusätzliche Eingabe der Reitstockdaten im Programm

Dieses Bit wirkt nur, wenn auch das Bit 8 gesetzt ist.

Bit 10: Freigabe balliges Gewinde

0: balliges Gewinde beim Gewindedrehen Längs nicht freigegeben

1: balliges Gewinde beim Gewindedrehen Längs freigegeben

Bit 11: reserviert

Bit 12: Gewindesynchronisation abschalten

0: Gewindesynchronisation ist möglich

1: Funktion Gewindesynchronisation abschalten

Die Bedienmaske zum Setzen des Synchronisationspunktes wird nicht angezeigt und in den Gewindezyklen erfolgt keine Berechnung des Gewindeanschnitts mit dem Synchronisationspunkt.

Bit 13: Konturabspannen mit CYCLE95 (828D programGUIDE ohne Advanced Technology)

0: Mit dem Softkey Konturdrehen/Abspannen wird die Maske für den CYCLE952 geöffnet.

1: Mit dem Softkey Konturdrehen/Abspannen wird die Maske für den CYCLE95 geöffnet.

Randbedingungen:

- 828D
- programGUIDE
- ohne Option Advanced Technology

52229	ENABLE_QUICK_M_CODES	-	-			
-	Freigabe schneller M-Funktionen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Freigabe schneller M-Funktionen
 Bit 0: Kühlmittel AUS
 Bit 1: Kühlmittel 1 EIN
 Bit 2: Kühlmittel 2 EIN
 Bit 3: Kühlmittel 1 und 2 EIN

52230	M_CODE_ALL_COOLANTS_OFF	-	-			
-	M-Code für alle Kühlmittel AUS	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	9	0	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für alle Kühlmittel AUS

52231	M_CODE_COOLANT_1_ON	-	-			
-	M-Code für Kühlmittel 1 EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	8	0	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Kühlmittel 1 EIN

52232	M_CODE_COOLANT_2_ON	-	-			
-	M-Code für Kühlmittel 2 EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	7	0	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Kühlmittel 2 EIN

52233	M_CODE_COOLANT_1_AND_2_ON	-	-			
-	M-Code für beide Kühlmittel EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	-1	-1	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Kühlmittel 1 + 2 EIN

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

52240	NAME_TOOL_CHANGE_PROG	-	-			
-	Werkzeugwechselprogramm für G-Code-Schritte	STRING	SOFORT			
-						
-	-	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: Werkzeugwechselprogramm für G-Code-Schritte.
 Beim Einfügen eines Werkzeugs mit dem Softkey "Werkzeug auswählen" wird der T-Befehl in das Programm übernommen.
 Wenn das MD einen Text enthält, so wird dieser automatisch als eigenständiger Satz hinter dem T-Befehl eingefügt.
 Hier kann z.B. der Werkzeugwechselbefehl "M6" oder ein maschinenherstellerspezifisches Werkzeugwechselprogramm eingetragen werden.

52241	TOOL_CHANGE_POS_Y	-	-			
mm	Werkzeugwechselposition Y im MKS (ShopTurn)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Werkzeugwechselposition Y im MKS (ShopTurn)
 Bei ShopTurn kann der Werkzeugwechsellpunkt in X und Z im MKS oder WKS angegeben werden.
 Beim Anfahren des Werkzeugwechsellpunktes wird die Y-Achse gleichzeitig auf den in diesem MD angegebenen Wert im MKS gefahren.

52242	TURN_TOOL_FIXING	-	-			
-	Werkzeugaufnahme für Drehwerkzeuge	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/3	M

Beschreibung: Werkzeugaufnahme für Drehwerkzeuge:
 0 = Drehwerkzeuge in Werkzeugspindel
 1 = Drehwerkzeuge fest am Werkzeugspindelkasten
 2 = Drehwerkzeuge in Werkzeugspindel oder fest am Werkzeugspindelkasten

52244	SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y	-	-			
mm	Parkposition der Y-Achse bei Gegenspindel im MKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	U

Beschreibung: Parkposition der Y-Achse bei Gegenspindel im MKS

52248	REV_2_BORDER_TOOL_LENGTH	-	-			
mm	Grenzwert Werkzeuglänge X für 2. Revolver	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Grenzwert der Werkzeuglänge X für den 2. Revolver:
 Grenzwert = 0: Es gibt nur einen Revolver
 Werkzeuglänge X < Grenzwert: Werkzeug gehört zum 1. Revolver/Multifix
 Werkzeuglänge X >= Grenzwert: Werkzeug gehört zum 2. Revolver/Multifix

52250	M_CODE_CHUCK_OPEN	-	-			
-	M-Code für Futter öffnen bei stehender Spindel	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Futter öffnen bei stehender Spindel.
 Z.B.: "M34" oder "M1=34"
 Elemente:
 [0]: Hauptspindel
 [1]: Gegenspindel

52251	M_CODE_CHUCK_OPEN_ROT	-	-			
-	M-Code für Futter öffnen bei drehender Spindel	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Futter öffnen bei drehender Spindel.
 Z.B.: "M34" oder "M1=34"
 Elemente:
 [0]: Hauptspindel
 [1]: Gegenspindel

52252	M_CODE_CHUCK_CLOSE	-	-			
-	M-Code für Futter schließen	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Futter schließen
 Z.B.: "M34" oder "M1=34"
 Elemente:
 [0]: Hauptspindel
 [1]: Gegenspindel

52253	M_CODE_TAILSTOCK_FORWARD	-	-			
-	M-Code für Pinole vor	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Pinole vor.
 Z.B.: "M55" oder "M1=55"
 Elemente:
 [0]: Pinole gegenüber der Hauptspindel
 [1]: Pinole gegenüber der Gegenspindel

52254	M_CODE_TAILSTOCK_BACKWARD	-	-			
-	M-Code für Pinole zurück	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

Beschreibung: M-Code für Pinole zurück.
 Z.B.: "M54" oder "M1=54"
 Elemente:
 [0]: Pinole gegenüber der Hauptspindel
 [1]: Pinole gegenüber der Gegenspindel

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

52260	MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO	-	-			
-	Priorität für den Start-Asup unter Maschine JOG	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	1	8	7/3	S

Beschreibung: Priorität für den Start-Asup unter Maschine JOG

52270	TM_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Werkzeugverwaltung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Werkzeugverwaltung

Bit 0: Werkzeug anlegen auf Magazinplatz nicht zugelassen. Werkzeuge können nur außerhalb des Magazins angelegt werden.

Bit 1: Be-/Entladesperre wenn Maschine nicht im Reset. Werkzeuge können nur be-/entladen werden, wenn der entsprechende Kanal im Resetzustand ist.

Bit 2: Be-/Entladesperre bei Notaus. Werkzeuge können nur be-/entladen werden, wenn der Notaus nicht aktiv ist.

Bit 3: Werkzeug in/aus Zwischenspeicher be-/entladen oder umsetzen gesperrt. Werkzeuge können nicht in Zwischenspeicher (Spindel/Greifer) be-/entladen oder umgesetzt werden.

Bit 4: Beladen erfolgt direkt in Spindel. Das Beladen von Werkzeugen erfolgt ausschließlich direkt in die Spindel.

Bit 5: Schleifkonfigurationsdatei für den Aufbau der Werkzeuglisten verwenden. Es werden ausschließlich Schleifwerkzeuge angeboten.

Bit 6: Umsetzen eines Werkzeugs in/aus Zwischenspeicher (Spindel/Greifer) ist trotz Sperre (siehe Bit3) zugelassen.

Bit 7: Werkzeug über die T-Nummer anlegen. Beim Werkzeug anlegen muss die T-Nummer des Werkzeugs eingegeben werden.

Bit 8: Werkzeug umsetzen ausblenden. Die Funktion 'Werkzeug umsetzen' wird in der Bedienoberfläche ausgeblendet.

Bit 9: Magazin positionieren ausblenden. Die Funktion 'Magazin positionieren' wird in der Bedienoberfläche ausgeblendet.

Bit 10: Werkzeug reaktivieren mit Magazin positionieren. Vor dem Reaktivieren wird das Werkzeug auf die Beladestelle positioniert.

Bit 11: Werkzeug reaktivieren in allen Überwachungsarten. Beim Reaktivieren eines Werkzeugs werden alle in der NC freigegebenen Überwachungsarten zu diesem Werkzeug reaktiviert. D.h. auch die Überwachungsarten, die für das jeweilige Werkzeug nicht eingestellt sind, sondern nur im Hintergrund liegen.

Bit 12: Werkzeug reaktivieren ausblenden. Die Funktion 'Werkzeug reaktivieren' wird in der Bedienoberfläche ausgeblendet.

52271	TM_MAG_PLACE_DISTANCE	-	-			
mm	Abstand der einzelnen Magazinplätze	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	70	0	10000	7/3	M

Beschreibung: Abstand der einzelnen Magazinplätze.
Wird verwendet für die grafische Darstellung des Magazins und der Werkzeuge in der Werkzeugverwaltung.

52272	TM_TOOL_LOAD_DEFAULT_MAG	-	-			
-	Defaultmagazin für das Beladen von Werkzeugen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	30	7/3	M

Beschreibung: Default-Magazin für das Beladen von Werkzeugen
0 = Kein Default-Magazin

52273	TM_TOOL_MOVE_DEFAULT_MAG	-	-			
-	Defaultmagazin für das Umsetzen von Werkzeugen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	30	7/3	M

Beschreibung: Default-Magazin für das Umsetzen von Werkzeugen
0 = Kein Default-Magazin

52274	TM_TOOL_LOAD_STATION	-	-			
-	Nummer der Beladestation	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	16	7/3	M

Beschreibung: Nummer der Beladestation
0 = alle konfigurierten Stationen werden berücksichtigt

52281	TOOL_MCODE_FUNC_ON	-	-			
-	M-Code für werkzeugspezifische Funktion EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	4	-1, -1, -1, -1	-1	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für werkzeugspezifische Funktion EIN
Der Wert -1 bedeutet, dass die M-Funktion nicht ausgegeben wird. Sind beide M-Befehle einer Funktion =-1, so wird das zugehörige Feld in der Oberfläche nicht angezeigt

52282	TOOL_MCODE_FUNC_OFF	-	-			
-	M-Code für werkzeugspezifische Funktion AUS	DWORD	SOFORT			
-						
-	4	-1, -1, -1, -1	-1	32767	7/3	M

Beschreibung: M-Code für werkzeugspezifische Funktion AUS
Der Wert -1 bedeutet, dass die M-Funktion nicht ausgegeben wird. Sind beide M-Befehle einer Funktion =-1, so wird das zugehörige Feld in der Oberfläche nicht angezeigt.

52290	SIM_DISPLAY_CONFIG	-	-			
-	Anzeigeort der Statusanzeige des Kanals in der Simulation (nur OP019)	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0x0F	-	-	7/3	M

Beschreibung: Anzeigeort der Statusanzeige des Kanals in der Simulation
Es kann eine der 4 Ecken ausgewählt werden:
Bit 0 = Ecke links/oben
Bit 1 = Ecke rechts/oben
Bit 2 = Ecke links/unten
Bit 3 = Ecke rechts/unten

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Dieses MD wirkt nur auf dem OP019.

52500	IPT_TRAFO			-	-	
-	Trafo-Nummer für Interpolationsdrehen			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	0	-	-	7/7	M

Beschreibung: Nummer der Transformation, die für das Interpolationsdrehen mit CYCLE806 verwendet wird.

52740	MEA_FUNCTION_MASK			-	-	
-	Funktionsmaske Messzyklen, Werkstück- Werkzeugmessen			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	65536	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen

Bit 0: Werkstückmessen, Messtastereingang

- 0: Werkstückmesstaster am Messtastereingang 1 angeschlossen
- 1: Werkstückmesstaster am Messtastereingang 2 angeschlossen

Bit 1: Werkstückmessen, Technologie Drehen, Verwendung einer dritten Geometrieachse (Y-Achse) durch die Drehmesszyklen

- 0: keine Verwendung oder Unterstützung der Y-Achse
- 1: Wertvorgaben für die Drehmesszyklen beziehen sich auf die Y-Achse.

Das heißt, die Y-Achse kann als Mess- oder Umfrahchse von den Drehmesszyklen verwendet werden.

Die Korrektur von Werkzeuglänge oder Nullpunktverschiebung erfolgt beim Messen in der Y-Achse immer in die Komponenten der zweiten Geometrieachse (X-Achse).

Hinweis: Die Wertvorgaben für die Y-Achse sind Durchmesserbezogen.

Bit 2: Berechnung Korrekturwinkel mit/ohne aktiver Orientierungstransformation

- 0: Berechnung Korrekturwinkel (`_MEA_CORR_ANGLE[1]`) nur bei aktiver Orientierungstransformation (TCARR, CYCLE800 oder TRAORI)
- 1: Berechnung Korrekturwinkel (`_MEA_CORR_ANGLE[1]`) auch wenn keine Orientierungstransformation aktiv ist

und SD42940 `$SC_TOOL_LENGTH_CONST` 1000er-Stelle =1 (Berechnung der Werkzeugorientierung) gesetzt ist

Bit 16: Werkzeugmessen, Messtastereingang

- 0: Werkzeugmesstaster am Messtastereingang 1 angeschlossen
- 1: Werkzeugmesstaster am Messtastereingang 2 angeschlossen

Bit 17: Werkzeugmessen Drehen Umcodierung der Schneidenlagen

- 0: keine Umcodierung
- 1: Interne Umcodierung, Schneidenlagen an der X-Achse gespiegelt

Werkzeug-Revolver 180° gedreht, Z-Achse nicht gespiegelt

52750	J_MEA_FIXPOINT			-	-	
mm	Z-Wert für Messen Festpunkt			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0	-	-	7/3	I

Beschreibung: Z-Wert für Messen gegen Festpunkt

52751	J_MEA_MAGN_GLAS_POS	-	-			
mm	Lupenposition zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Lupenposition zum Werkzeugmessen:
 [0] = Position in der 1. Achse
 [1] = Position in der 2. Achse

52780	J_MEA_T_PROBE_APPR_MODE	-	-			
-	Anfahrmodus Werkzeug messen im JOG	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/3	M

Beschreibung: Anfahrmodus Werkzeug messen im JOG
 =0: technologieabhängiges Anfahren an den Werkzeugmesstaster
 Technologie Drehen: manuelles Anfahren
 Technologie Fräsen : automatisches Anfahren
 =1: technologieunabhängiges Anfahren an den Werkzeugmesstaster
 Manuelles Anfahren an den Werkzeugmesstaster
 =2: technologieunabhängiges Anfahren an den Werkzeugmesstaster
 Automatisches Anfahren an den Werkzeugmesstaster

52800	ISO_M_ENABLE_POLAR_COORD	-	-			
-	Polarkoordinaten	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Polarkoordinaten
 0: AUS
 1: EIN

52802	ISO_ENABLE_INTERRUPTS	-	-			
-	Interruptverarbeitung	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Interruptverarbeitung
 0: AUS
 1: EIN

52804	ISO_ENABLE_DRYRUN	-	-			
-	Bearbeitungsübersprung bei DRYRUN	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Bearbeitungsübersprung Gewindeborhen G74/G84 bei DRYRUN
 0: AUS
 1: EIN

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

52806	ISO_SCALING_SYSTEM	-	-			
-	Grundsystem	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/7	M

Beschreibung: Grundsystem:
 0: nicht definiert
 1: METRIC
 2: INCH

52808	ISO_SIMULTAN_AXES_START	-	-			
-	Simultanes Anfahren der Bohrposition aller programmierten Achsen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Simultanes Anfahren der Bohrposition aller programmierten Achsen
 0: AUS
 1: EIN

52810	ISO_T_DEEPTHOLE_DRILL_MODE	-	-			
-	Tieflochbohren mit Spänebrechen/Entspanen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

Beschreibung: Auswahl der Tieflochbohrart
 0: Tieflochbohren mit Spänebrechen
 1: Tieflochbohren mit Entspanen

52818	ISO_M_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske ISO-Mode Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske ISO-Mode Fräsen

52819	ISO_T_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske ISO-Mode Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske ISO-Mode Drehen

52840	GRIND_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Schleifen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Schleifen
 Bit 7: Abfahren beim Profilieren mit G1
 0: Abfahren beim Profilieren mit Eilgang (G0)
 1: Abfahren beim Profilieren mit Vorschub (G1)

52842	GRIND_DIAMETER_LENGTH	-	-			
-	Nummer der Durchmesserlänge	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	2	7/3	M

Beschreibung: Technologie Schleifen: Nummer der Werkzeuglänge für den Scheibendurchmesser:
 1: Länge 1 ist Scheibendurchmesser
 2: Länge 2 ist Scheibendurchmesser

52843	GRIND_WIDTH_LENGTH	-	-			
-	Nummer der Scheibenbreite	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	1	2	7/3	M

Beschreibung: Technologie Schleifen: Nummer der Werkzeuglänge für die Scheibenbreite:
 1: Länge 1 ist Scheibenbreite
 2: Länge 2 ist Scheibenbreite

53030	AXIS_MAX_POWER	-	-			
%	Maximalwert der Achsleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M

Beschreibung: Maximalwert der zulässigen Achsleistung in Prozent.
 Die Balkenanzeige wird im Bereich zwischen 0 und dem Wert von AXIS_MAX_POWER grün dargestellt.

53031	AXIS_POWER_RANGE	-	-			
%	Anzeigebereich der Achsleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M

Beschreibung: Skalenendwert für die Achsleistungsanzeige in Prozent. Der Wert muss größer oder gleich AXIS_MAX_POWER sein.
 Die Balkenanzeige wird im Bereich zwischen den Werten von AXIS_MAX_POWER und AXIS_POWER_RANGE rot dargestellt.

53220	AXIS_MCS_POSITION	-	-			
mm	Position der Achse im MKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Position der Achse im MKS.
 Die 3 Feldelemente geben die Position in X, Y und Z an.
 Bei Linearachsen entspricht der Wert dem Nullpunktes der Achse im MKS.
 Bei Rundachsen wird die Position der Rundachse im MKS festgelegt.

53230	SIM_START_POSITION	-	-			
mm, Grad	Achsposition beim Start der Simulation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Achsposition beim Start der Simulation.
 Die Simulation ist nur möglich, wenn für mindestens eine Geoachse ein Wert ungleich 0 gesetzt ist.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

53240	SPINDLE_PARAMETER	-	-			
mm	Spindelfutterdaten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0	-	-	7/7	U

Beschreibung: Spindelfutterdaten:
 [0]: Futtermaß
 [1]: Anschlagmaß
 [2]: Backenmaß

53241	SPINDLE_CHUCK_TYPE	-	-			
-	Spindel-Backenart	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/7	U

Beschreibung: Spindel-Backenart:
 0 = Spannen von außen
 1 = Spannen von innen

53242	TAILSTOCK_PARAMETER	-	-			
mm	Reitstockdaten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	-	-	7/7	M

Beschreibung: Reitstockdaten:
 [0]: Reitstockdurchmesser
 [1]: Reitstocklänge

53250	CLAMPING_TOLERANCE	-	-			
mm, Grad	Zulässige Toleranz beim Klemmen einer Achse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/3	M

Beschreibung: Zulässige Toleranz beim Klemmen einer Achse.
 Beim Klemmen kann eine Achse etwas aus ihrer Position gedrückt werden.
 Mit diesem Maschinendatum legen Sie fest, bis zu welcher Toleranz die Achse nicht neu positioniert werden soll.

54215	TM_FUNCTION_MASK_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Werkzeugverwaltung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Werkzeugverwaltung
 Bit 0: Durchmesseranzeige für rotierende Werkzeuge. Für rotierende Werkzeuge wird nicht der Radiuswert, sondern der Durchmesser angezeigt.
 Bit 1: Defaultdrehrichtung für alle Drehwerkzeuge ist M4. Beim Anlegen von Drehwerkzeugen wird die Drehrichtung mit M4 vorbelegt.
 Bit 2: Werkzeug anlegen ohne Namensvorschlag.
 Bit 3: Eingabesperre Werkzeugname und Werkzeugtyp bei beladenen Werkzeugen. Bei beladenen Werkzeugen können der Werkzeugname und der Werkzeugtyp nicht mehr geändert werden.
 Bit 4: Eingabesperre für beladene Werkzeuge, wenn der Kanal nicht im Reset ist.

- Bit 5: Werkzeugverschleißeingaben additiv verrechnen. Die Eingabe von Verschleißdaten erfolgt additiv zum bereits bestehenden Verschleißwert.
- Bit 6: Numerische Eingabe des Werkzeugidents. Für die Eingabe des Werkzeugidents werden ausschließlich Zahlen zugelassen.
- Bit 7: Werkzeugüberwachungsparameter ausblenden. Die Werkzeugüberwachungsparameter werden in der Bedienoberfläche ausgeblendet.
- Bit 8: Durchmesseranzeige für Planachse - Geometrie. Der Geometriewert der Planachse wird als Durchmesserwert angezeigt.
- Bit 9: Durchmesseranzeige für Planachse - Verschleiß. Der Verschleißwert der Planachse wird als Durchmesserwert angezeigt.
- Bit 10: Werkzeug beladen/umsetzen auf Zwischenspeicherplätze freischalten. Im Beladendialog kann die Magazinnummer eingegeben werden. Über die Magazinnummer 9998 kann damit auf den Zwischenspeicher zugegriffen werden.
- Bit 11: Anlegen neuer Werkzeuge auf den Greiferplätzen ist gesperrt.
- Bit 12: Messwerkzeuge werden bei der Ausführung der Funktion "Alle entladen" nicht entladen.
- Bit 13: Bei der Eingabe eines Werkzeuggeometriewertes wird der Verschleißwert nicht gelöscht.
- Bit 14: Werkzeug beladen oder umsetzen. Die Leerplatzsuche erfolgt ohne Vorbelegung mit dem zuletzt verwendeten Magazin.
- 0: Die Leerplatzsuche startet immer bei dem zuletzt verwendeten Magazin.
- 1: Die Leerplatzsuche folgt der eingestellten Suchstrategie.

54480	AST_MMC_HANDLER_NAME	-	-			
-	Zuordnung einer HMI-Operate-Instanz für AST-Kommandos	STRING	SOFORT			
-						
-	-	-	-	-	1/1	M

Beschreibung: Name des zugeordneten HMI-Operate (Masters)
Es muss ein Operate als Master bestimmt werden.

54481	AST_MMC_DEFAULT_IS_PCU	-	-			
-	Auswahl HMI-Operate intern (NCU) / extern (PCU) für AST	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	1/1	M

Beschreibung: Auswahl HMI-Operate intern (NCU) / extern (PCU) für AST
Selektion des Operate- Typs

54600	MEA_WP_BALL_DIAM	-	-			
mm	Wirksamer Durchmesser der Messtasterkugel des Werkstückmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	10000	7/7	U

Beschreibung: Wirksamer Kugeldurchmesser der Messtasterkugel des Werkstückmesstasters.
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54601	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse (Abszisse) in negativer Verfahrrichtung (X bei G17) des Werkstückmesstasters.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Der Ausdruck "negative Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54602	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse (Abszisse) in positiver Verfahrrichtung (X bei G17) des Werkstückmesstasters.

Der Ausdruck "positive Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54603	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX2	-	-
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse (Ordinate) in negativer Verfahrrichtung (Y bei G17) des Werkstückmesstasters.

Der Ausdruck "negative Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54604	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX2	-	-
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse (Ordinate) in positiver Verfahrrichtung (Y bei G17) des Werkstückmesstasters.

Der Ausdruck "positive Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54605	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX3	-	-
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse (Applikate) in negativer Verfahrrichtung (Z bei G17) des Werkstückmesstasters.

Der Ausdruck "negative Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54606	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX3	-	-
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse (Applikate) in positiver Verfahrrichtung (Z bei G17) des Werkstückmesstasters.
Der Ausdruck "positive Verfahrrichtung" bezieht sich auf den aktuell aktiven Werkstücknullpunktbezug!
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54607	MEA_WP_POS_DEV_AX1	-	-
mm	Lageabweichung der Messtasterkugel in der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Die Lageabweichung in der 1.Messachse, stellt einen geometrischen Versatz des Mittelpunktes der Messtasterkugel, bezogen auf den elektischen Mittelpunkt des Messtasters in dieser Achse dar!
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54608	MEA_WP_POS_DEV_AX2	-	-
mm	Lageabweichung der Messtasterkugel in der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Die Lageabweichung in der 2.Messachse, stellt einen geometrischen Versatz des Mittelpunktes der Messtasterkugel, bezogen auf den elektischen Mittelpunkt des Messtasters in dieser Achse dar!
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54609	MEA_WP_STATUS_RT	-	-
-	Kalibrierstatus Achspositionen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung: Kalibrierstatus der Achspositionen, reserviert für interne Verwendung!
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54610	MEA_WP_STATUS_GEN	-	-
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT
-			
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

Beschreibung: Kalibrierstatus allgemein, reserviert für interne Verwendung!
Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

54611	MEA_WP_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Kalibrieren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	40	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Messvorschub Werkstück messen beim Kalibrieren
 Dieser Messvorschub wird für alle nachfolgenden Werkstückmessprogramme in Verbindung mit dem Messtasterfeld verwendet.

54615	MEA_CAL_EDGE_BASE_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutboden der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Kalibriernutboden in der 1. Messachse (Abszisse, Z bei G18)
 Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54617	MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutkante in positiver Richtung der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Kalibriernutkante in positiver Richtung der 1. Messachse (Abszisse, Z bei G18)
 Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54618	MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutkante in negativer Richtung der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Kalibriernutkante in negativer Richtung der 1. Messachse (Abszisse, Z bei G18)
 Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54619	MEA_CAL_EDGE_BASE_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutboden der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Kalibriernutboden in der 2. Messachse (Ordinate, X bei G18)
 Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54620	MEA_CAL_EDGE_UPPER_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutoberkante der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Kalibriernutoberkante in der 2. Messachse (Ordinate, X bei G18)
 Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54621	MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX2	-	-
mm	Kalibriernutkante in positiver Richtung der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	3	0, 0, 0	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Kalibriernutkante in positiver Richtung der 2. Messachse (Ordinate, X bei G18)
Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54622	MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX2	-	-
mm	Kalibriernutkante in negativer Richtung der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	3	0, 0, 0	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Kalibriernutkante in negativer Richtung der 2. Messachse (Ordinate, X bei G18)
Dieser Parameter ist eine geometrische Komponente der Kalibriernut und durch den Anwender zu versorgen!

54625	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung (Abszisse, X bei G17, Z bei G18)
Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54626	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung (Abszisse, X bei G17, Z bei G18)
Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54627	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX2	-	-
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000 100000 7/7 U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung (Ordinate, Y bei G17, X bei G18)
Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

54628	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2			-	-	
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung (Ordinate, Y bei G17, X bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54629	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX3			-	-	
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung (Applikate, Z bei G17, Y bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54630	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX3			-	-	
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung (Ordinate, Y bei G17, X bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Maschinenkoordinatensystem (MKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Maschinenkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54631	MEA_TP_EDGE_DISK_SIZE			-	-	
mm	Werkzeugmesstaster Kantenlaenge/Scheibendurchmesser			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	1000	7/7	U

Beschreibung: Wirksame Kantenlänge oder Scheibendurchmesser des Werkzeugmesstasters
 Dieses Datum ist bei der Technologie "Fräsen" bei der Längenvermessung von Fräswerkzeugen von Bedeutung.

54632	MEA_TP_AX_DIR_AUTO_CAL			-	-	
-	Automatisches Kalibrieren Werkzeugmesstaster, Freigabe Achsen/Richtungen			DWORD	SOFORT	
-						
-	6	133, 133, 133, 133, 133, 133	-	-	7/7	U

Beschreibung: Freigabe von Achsen und Verfahrrichtungen für das "Automatische Kalibrieren" im Maschinenkoordinatensystem (MKS) von Fräswerkzeugmesstastern.

Der Defaulteinstellung entspricht in X und Y jeweils Plus- und Minus-Richtung, in Z nur in Minus-Richtung.

Der Parameter unterteilt sich in sechs Elemente, welche funktionell den Kalibrierdatensätzen 1 - 6 zugeordnet sind!

Bedeutung je Parameterelement

Dezimalstelle:

Einer 1. Geometrieachse (X)

Zehner: 2. Geometrieachse (Y)

Hunderter: 3. Geometrieachse (Z)

Wert:

=0: Achse nicht freigegeben

=1: nur Minus-Richtung möglich

=2: nur Plus-Richtung möglich

=3: beide Richtungen möglich

54633	MEA_TP_TYPE	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp Würfel / Scheibe / Tastkopf	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	999	7/7	U

Beschreibung:

Werkzeugmesstastertyp

0: Kompatibilität (Messzyklen: Würfel, Drehoberfläche zeigt Tastkopf, Fräsoberfläche zeigt Scheibe)

101: Scheibe in XY, Arbeitsebene G17

201: Scheibe in ZX, Arbeitsebene G18

301: Scheibe in YZ, Arbeitsebene G19

2: Tastkopf

3: Würfel

54634	MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH	-	-			
mm	Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	2, 2, 2, 2, 2, 2	-1000	1000	7/7	U

Beschreibung:

Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante.

Für die Werkzeugmesstasterkalibrierung definiert dieser Abstand die Kalibriertiefe und bei der Fräswerkzeugmvermessung die Messtiefe!

Zur Vermessung von Drehwerkzeugen hat dieser Parameter keine Bedeutung!

54635	MEA_TP_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	U

Beschreibung:

Kalibrierstatus allgemein, reserviert für interne Verwendung!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54636	MEA_TP_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im MKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	100000	7/7	U

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im MKS
 Dieser Messvorschub wird für alle nachfolgenden Werkzeugmessprogramme in Verbindung mit dem Messtasterfeld verwendet.

54640	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1			-	-	
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung (Abszisse, X bei G17, Z bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54641	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX1			-	-	
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung (Abszisse, X bei G17, Z bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54642	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX2			-	-	
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung (Ordinate, Y bei G17, X bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54643	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX2			-	-	
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung (Ordinate, Y bei G17, X bei G18)
 Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
 Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
 Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54644	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX3			-	-	
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung (Applikate, Z bei G17, Y bei G18)
Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54645	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX3			-	-	
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung (Applikate, Z bei G17, Y bei G18)
Der Triggerpunkt steht im Bezug zum Werkstückkoordinatensystem (WKS).
Vor dem Kalibrieren ist der ungefähre Triggerpunkt im Werkstückkoordinatensystem einzutragen!
Der exakte Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54646	MEA_TPW_EDGE_DISK_SIZE			-	-	
mm	Werkzeugmesstaster Kantenlaenge/Scheibendurchmesser			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	1000	7/7	U

Beschreibung: Wirksame Kantenlänge oder Scheibendurchmesser des Werkzeugmesstasters.
Die Vermessung von Fräswerkzeuge erfolgt im Normalfall mit scheibenförmigen und von Drehwerkzeugen
mit quadratischen Messtastern.

54647	MEA_TPW_AX_DIR_AUTO_CAL			-	-	
-	Automatisches Kalibrieren Werkzeugmesstaster, Freigabe Achsen/Richtungen			DWORD	SOFORT	
-						
-	6	133, 133, 133, 133, 133, 133	-	-	7/7	U

Beschreibung: Freigabe von Achsen und Verfahrrichtungen für das "Automatische Kalibrieren" im Werkstückkoordinatensystem (WKS) von Fräswerkzeugmesstastern.
Der Defaulteinstellung entspricht in X und Y jeweils Plus- und Minus-Richtung, in Z nur in Minus-Richtung.
Der Parameter unterteilt sich in sechs Elemente, welche funktionell den Kalibrierdatensätzen 1 - 6 zugeordnet sind!
Bedeutung je Parameterelement
Dezimalstelle:
Einer 1. Geometrieachse (X)
Zehner: 2. Geometrieachse (Y)
Hunderter: 3. Geometrieachse (Z)
Wert:
=0: Achse nicht freigegeben

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

=1: nur Minus-Richtung möglich

=2: nur Plus-Richtung möglich

=3: beide Richtungen möglich

54648	MEA_TPW_TYPE	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp Würfel / Scheibe / Tastkopf	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	U

Beschreibung:

Werkzeugmesstastertyp

0: Kompatibilität (Messzyklen: Würfel, Drehoberfläche zeigt Tastkopf, Fräsoberfläche zeigt Scheibe)

101: Scheibe in XY, Arbeitsebene G17

201: Scheibe in ZX, Arbeitsebene G18

301: Scheibe in YZ, Arbeitsebene G19

2: Tastkopf

3: Würfel

54649	MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH	-	-			
mm	Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	2, 2, 2, 2, 2, 2	0	999	7/7	U

Beschreibung:

Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante.

Für die Werkzeugmesstasterkalibrierung definiert dieser Abstand die Kalibriertiefe und bei der Fräswerkzeugvermessung die Messtiefe!

Zur Vermessung von Drehwerkzeugen hat dieser Parameter keine Bedeutung!

54650	MEA_TPW_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	U

Beschreibung:

Kalibrierstatus allgemein, reserviert für interne Verwendung!

Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkzeugmesstaster kalibrieren" erzeugt!

54651	MEA_TPW_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im WKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	100000	7/7	U

Beschreibung:

Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im WKS

Dieser Messvorschub wird für alle nachfolgenden Werkzeugmessprogramme in Verbindung mit dem Messtasterfeld verwendet.

54652	MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB	-	-			
-	Werkzeug-Messtaster an der Gegenspindel vorhanden/aktiv	BYTE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	11	7/2	I

Beschreibung:

CNC-Messeingang für Werkzeug-Messtaster mit Bezug auf die Gegenspindel

\$SNS_MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB[n]

=0: Toolsetter-Nr.= n+1, mit Bezug zur Hauptspindel,

CNC-Messeingang entspricht dem Wert von \$MCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit16
 (Eingabewerte von 1 bis 9, haben die gleiche funktionelle Wirkung wie Eingabe 0!)
 =10: Toolsetter-Nr.= n+1, mit Bezug zur Gegenspindel,
 Einerstelle =0, entspricht CNC-Messeingang 1
 =11: Toolsetter-Nr.= n+1, mit Bezug zur Gegenspindel,
 Einerstelle =1, entspricht CNC-Messeingang 2

54670	MEA_CM_MAX_PERI_SPEED	-	-
m/min	Maximal zulässige Umfangsgeschwindigkeit des zu messenden Werkzeuges	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	100, 100	0 10000 7/7 U

Beschreibung: Maximal zulässige Umfangsgeschwindigkeit des zu messenden Werkzeuges, bei drehender Spindel.
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54671	MEA_CM_MAX_REVOLUTIONS	-	-
Umdr/min	Maximale Werkzeugdrehzahl zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	1000, 1000	0 100000 7/7 U

Beschreibung: Maximal zulässige Werkzeugdrehzahl für das Werkzeugmessen mit drehender Spindel, bei Überschreitung wird die Drehzahl automatisch reduziert.
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54672	MEA_CM_MAX_FEEDRATE	-	-
mm/min	Maximaler Vorschub zum Antasten vom Werkzeug an den Messtaster	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	20, 20	0 100000 7/7 U

Beschreibung: Maximaler zulässiger Vorschub zum Antasten des zu messenden Werkzeuges an den Messtaster, bei drehender Spindel.
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54673	MEA_CM_MIN_FEEDRATE	-	-
mm/min	Mindestvorschub zum 1. Antasten des Werkzeuges an den Messtaster	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	1, 1	0 100000 7/7 U

Beschreibung: Mindestvorschub zum ersten Antasten des zu messenden Werkzeuges an den Messtaster, bei drehender Spindel.
 Damit werden zu kleine Vorschübe bei großen Werkzeuggradien verhindert!
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54674	MEA_CM_SPIND_ROT_DIR	-	-
-	Drehrichtung der Spindel zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	4, 4	3 4 7/7 U

Beschreibung: Drehrichtung der Spindel zum Werkzeugmessen, bei drehender Spindel (Vorbereitung: 4 = M4)
 Achtung: Wenn bei Aufruf des Messzyklus die Spindel bereits dreht, bleibt diese

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Drehrichtung, unabhängig von \$SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, erhalten!
Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54675	MEA_CM_FEEDFACTOR_1	-	-			
-	Vorschubfaktor 1, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	10, 10	-	-	7/7	U

Beschreibung: Vorschubfaktor 1, zum Werkzeugmessen bei drehender Spindel
 =0: Nur einmaliges Antasten mit vom Zyklus errechnetem Vorschub (jedoch mindestens mit dem Wert von \$SNS_MEA_CM_MIN_FEEDRATE)
 >=1: Erstes Antasten mit errechnetem Vorschub (jedoch mindestens mit dem Wert von \$SNS_MEA_CM_MIN_FEEDRATE).
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54676	MEA_CM_FEEDFACTOR_2	-	-			
-	Vorschubfaktor 2, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0, 0	-	-	7/7	U

Beschreibung: Vorschubfaktor 2, zum Werkzeugmessen bei drehender Spindel
 =0: Zweites Antasten mit dem vom Zyklus errechnetem Vorschub (nur wirksam bei MEA_CM_FEEDFACTOR_1 > 0)
 >=1: Zweites Antasten mit dem errechnetem Vorschub, Vorschubfaktor 2
 Drittes Antasten mit errechnetem Vorschub. (Werkzeugdrehzahl wird beeinflusst durch SD54749 \$SNS_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL, Bit 12)
 Achtung: - Der Vorschubfaktor 2, sollte kleiner als der Vorschubfaktor 1 sein!
 - Wenn der Vorschubfaktor 2 den Wert = 0 besitzt, erfolgt kein drittes Antasten!
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54677	MEA_CM_MEASURING_ACCURACY	-	-			
mm	Geforderte Messgenauigkeit, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0.005, 0.005	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Geforderte Messgenauigkeit beim Werkzeugmessen
 Der Wert dieses Parameters bezieht sich immer auf das letzte Antasten des Werkzeuges an den Messtaster!
 Überwachungsparameter zum Werkzeugmessen mit drehender Spindel

54689	MEA_T_PROBE_MANUFACTURER	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp (Hersteller)	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	U

Beschreibung: Werkzeugmesstastertyp (Hersteller)
 Die Angaben sind erforderlich für das Werkzeugmessen mit drehender Spindel.
 =0: Keine Angabe
 =1: TT130 (Heidenhain)
 =2: TS27R (Renishaw)

54691	MEA_T_PROBE_OFFSET	-	-			
-	Messergebniskorrektur für das Werkzeugmessen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	U

Beschreibung: Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel.
 =0: Keine Korrektur
 =1: Zyklusinterne Korrektur (nur wirksam wenn SD54690
 \$SNS_MEA_T_PROBE_MANUFACTURER<>0)
 =2: Korrektur über anwenderdefinierte Korrekturtabelle

54692	MEA_T_CIRCULAR_ARC_DIST	-	-			
mm	Abstand der Messpunkte bei Messfunktion "Zähne einzeln prüfen"	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.25	0	5	7/7	U

Beschreibung: Das Datum wird beim Werkzeugmessen Radius bei der Funktion "Zähne einzeln prüfen" verwendet.
 Einzugeben ist der Abstand (gemessen auf dem Umfang des Werkzeugs), bei dem Messpunkte aufgenommen werden, um den "höchsten Punkt auf dem längsten Zahn" zu finden.
 Ist der Wert des Datums NULL, dann wird nicht mit stehender Spindel nach dem "höchsten Punkt auf dem längsten Zahn" gesucht, sondern es wird der Messwert vom Antasten mit drehender Spindel genommen.

54693	MEA_T_MAX_STEPS	-	-			
-	Maximale Anzahl der Antastungen bei Messfunktion "Zähne einzeln prüfen"	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	15	7/7	U

Beschreibung: Maximale Anzahl der Antastungen zum Finden des "höchsten Punktes auf dem längsten Zahn" beim Werkzeugmessen Radius
 Ist der Wert des Datums NULL, dann wird nicht mit stehender Spindel nach dem "höchsten Punkt auf dem längsten Zahn" gesucht, sondern es wird der Messwert vom Antasten mit drehender Spindel genommen.

54695	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1	-	-			
mm	Korrekturtabelle (Werkzeugradius messen mit drehender Spindel)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/5	U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1[0] ... dieses Element enthält immer den Wert NULL
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1[1] ... 1.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1[2] ... 2.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1[3] ... 3.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1[4] ... 4.Werkzeugradius

54696	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2	-	-			
mm	Korrekturtabelle 1. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/5	U

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

```

$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2[0]    ... 1.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2[1]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
1.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2[2]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
2.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2[3]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
3.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2[4]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
4.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
    
```

54697	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3	-	-
mm	Korrekturtabelle 2. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

```

$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3[0]    ... 2.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3[1]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
1.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3[2]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
2.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3[3]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
3.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3[4]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
4.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit
    
```

54698	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4	-	-
mm	Korrekturtabelle 3. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

```

$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4[0]    ... 3.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4[1]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
1.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4[2]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
2.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4[3]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
3.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4[4]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
4.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit
    
```

54699	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5	-	-
mm	Korrekturtabelle 4. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

```

$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5[0]    ... 4.Umfangsgeschwindigkeit
$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5[1]    ... Korrekturwert für Radius bezüglich
1.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit
    
```


\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5[2] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 2.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5[3] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 3.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5[4] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 4.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit

54700	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6	-	-
mm	Korrekturtabelle 5. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6[0] ... 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6[1] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 1.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6[2] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 2.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6[3] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 3.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6[4] ... Korrekturwert für Radius bezüglich
 4.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit

54705	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1	-	-
mm	Korrekturtabelle (Werkzeuglänge messen mit drehender Spindel)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1[0] ... dieses Element enthält immer den Wert
 NULL
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1[1] ... 1.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1[2] ... 2.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1[3] ... 3.Werkzeugradius
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1[4] ... 4.Werkzeugradius

54706	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2	-	-
mm	Korrekturtabelle 1. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2[0] ... 1.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2[1] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 1.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2[2] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 2.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2[3] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 3.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2[4] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 4.Radius und 1.Umfangsgeschwindigkeit

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

54707	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3	-	-
mm	Korrekturtabelle 2. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3[0] ... 2.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3[1] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 1.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3[2] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 2.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3[3] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 3.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3[4] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 4.Radius und 2.Umfangsgeschwindigkeit

54708	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4	-	-
mm	Korrekturtabelle 3. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel ,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4[0] ... 3.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4[1] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 1.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4[2] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 2.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4[3] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 3.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4[4] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 4.Radius und 3.Umfangsgeschwindigkeit

54709	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5	-	-
mm	Korrekturtabelle 4. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-

Beschreibung: Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel ,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5[0] ... 4.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5[1] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 1.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5[2] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 2.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5[3] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 3.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5[4] ... Korrekturwert für Länge bezüglich 4.Radius und 4.Umfangsgeschwindigkeit

54710	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6	-	-
mm	Korrekturtabelle 5. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

Beschreibung:

Parameter zur anwenderdefinierten Messergebniskorrektur beim Werkzeugmessen mit drehender Spindel,

\$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6[0] ... 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6[1] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 1.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6[2] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 2.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6[3] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 3.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit
 \$SNS_MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6[4] ... Korrekturwert für Länge bezüglich
 4.Radius und 5.Umfangsgeschwindigkeit

54740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-
-	Funktionsmaske Messzyklen, Werkstück- Werkzeugmessen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	8	-
			7/5
			U

Beschreibung:

Funktionsmaske Messzyklen

Bit 0: Messwiederholung Werkstückmessen mit Korrektur in ein Werkzeug,
nach Toleranzüberschreitung von Massdifferenz (TDIF) oder Vertrauensbereich (TSA)

0: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgt keine Messwiederholung und ein entsprechender Alarm

wird angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

1: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgen bis zu vier Messwiederholungen.

Wird bei allen Wiederholungen eine der Toleranzen überschritten, wird ein entsprechender Alarm angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

Bit 1: Messwiederholung Werkstückmessen mit Korrektur in ein Werkzeug, programmierter Halt an M0,

nach jeder Wiederholung mit Toleranzüberschreitung von Maßdifferenz (TDIF) oder Vertrauensbereich (TSA) und Alarmausgabe

Bit 1 wirkt nur im Zusammenhang mit Bit 0 = 1.

0: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgt keine Messwiederholung und ein entsprechender Alarm

wird angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

1: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgen bis zu vier Messwiederholungen.

Im Fall der wiederholten Toleranzüberschreitung, wird durch eine entsprechende Alarmausgabe

und M0 unterbrochen (Alarm 62303 oder 62306).

Mit "NC-START" kann der Alarm quitiert und die nächste Messwiederholung gestartet werden.

Bit 2: Werkstückmessen mit Korrektur in ein Werkzeug, programmierter Halt an M0 nach Toleranzüberschreitung

von Untergrenze Werkstück (TLL) oder Obergrenze Werkstück (TUL) und Alarmausgabe

0: Bei Überschreitung einer der Toleranzen wird ein entsprechender Reset-Alarm angezeigt

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

(Alarm 61304 oder 61305). Es wird keine Werkzeugkorrektur ausgeführt.

1: Bei Überschreitung einer der Toleranzen wird durch eine entsprechende Alarmausgabe

und M0 der Ablauf unterbrochen (Alarm 62304 oder 62305).

Mit "NC-START" können diese Alarmer quittiert und wieder gestartet werden. Die Korrektur ins Werkzeug wird ausgeführt.

Bit 3: kalibrierten Radius des Werkstückmesstasters in die Werkzeugdaten übernehmen

0: Den kalibrierten Radius des Werkstückmesstasters nicht in die Werkzeugdaten übernehmen.

1: Den kalibrierten Radius des Werkstückmesstasters in die Werkzeugdaten übernehmen.

Bit 4: Bei gemischter Technologie Dreh- Fräsen oder Fräs- Drehen kann die Ebene zwischen Kalibrieren und

Messen unterschiedlich sein.

0: Beim Werkstückmessen sind unterschiedliche Ebenen zwischen Kalibrieren und Messen nicht

zulässig. Sind die Ebenen unterschiedlich, wird zur Zyklenlaufzeit der Alarm 61341 ausgegeben.

1: Beim Werkstückmessen sind unterschiedliche Ebenen zwischen Kalibrieren und Messen zulässig.

Zum Beispiel: Kalibrieren in G17 und Messen unter Drehen in G18.

Bit 16: Messwiederholung Werkzeugmessen, nach Überschreitung der Toleranzen Masstdifferenz (TDIF)

oder Vertrauensbereich (TSA)

0: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgt keine Messwiederholung und ein entsprechender Alarm wird angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

1: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgen bis zu vier Messwiederholungen.

Wird bei allen Wiederholungen eine der Toleranzen überschritten, wird ein entsprechender Alarm angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

Bit 17: Messwiederholung Werkzeugmessen, programmierter Halt an M0 nach Toleranzüberschreitung Maßdifferenz (TDIF) oder Vertrauensbereich (TSA) und Alarmausgabe

0: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgt keine Messwiederholung und ein entsprechender Alarm wird angezeigt (Alarm 61303 oder 61306).

1: Bei Überschreitung einer der Toleranzen erfolgen bis zu vier Messwiederholungen.

Im Fall der wiederholten Toleranzüberschreitung, wird durch eine entsprechende Alarmausgabe und M0 unterbrochen (Alarm 62303 oder 62306).

Mit "NC-START" kann der Alarm quittiert und die nächste Messwiederholung gestartet werden.

Bit 19: Werkzeugmessen Technologie Fräsen, Reduzierung der Spindeldrehzahl beim letzten Antasten

0: Das letzte Antasten erfolgt ohne Reduzierung der Spindeldrehzahl.

1: Beim letzten Antasten erfolgt eine automatische Reduzierung der Spindeldrehzahl.

54750	MEA_ALARM_MASK	-	-
-	Expertenmodus für Zyklenalarmer	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	-
			7/5 U

Beschreibung: Bit 2: Bei Sondertransformationen (z.B. Robotertransformationen) kann es sinnvoll sein, die auf die Softwareendlagen bezogene Reduzierung der Verfahrrweite des Messsatzes und die entsprechenden Alarmer, zu deaktivieren.

Bit 3-15 reserviert für Werkstückmessen

Bit 16-31 reserviert für Werkzeugmessen

54760	MEA_FUNCTION_MASK_PIECE	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstückmessung	DWORD	SOFORT
-			
-	131586	-	-
		7/5	U

Beschreibung:

Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstückmessung

Bit1 Auswahl Softkey 3D Messen einblenden

Bit3 Auswahl Messtasterkalibrierdatenfeld, freigeben

Bit4 Auswahl Kalibrieren Eingabe Messvorschub 1)

Bit6 Auswahl NPV-Korrektur in Basisbezug (SETFRAME), freigeben

Bit7 Auswahl NPV-Korrektur in kanalspezifische Basisframe, freigeben

Bit8 Auswahl NPV-Korrektur in globale Basisframe, freigeben

Bit9 Auswahl NPV-Korrektur in einstellbare Frame, freigeben

Bit10 Auswahl NPV-Korrektur grob und fein freigeben

Bit11 Auswahl Werkzeugkorrektur Geometrie und Verschleiß

Bit12 Auswahl Werkzeugkorrektur nicht invertiert und invertiert

Bit13 Auswahl Werkzeugkorrektur L1, R oder L1, L2, L3 R

Bit14 Auswahl Werkzeugkorrektur Nullkorrektur (_TZL)

Bit15 Auswahl Werkzeugkorrektur Maßdifferenzkontrolle (_TDIF)

Bit16 Auswahl Werkstückmessen mit Spindelumschlag

Bit17 Auswahl Werkstückmesstaster in Schaltrichtung ausrichten

Bit18 Auswahl Anzahl der Messungen (_NMSP)

Bit19 Auswahl Korrektur mit Mittelwertbildung (_TMV) 1)

Bit20 Auswahl Erfahrungswerte (_EVNUM)

Bit21 Auswahl Summen- Einrichtekorrektur

Bit22 Auswahl Kalibrieren auf unbekanntem oder auf bekanntem Mittelpunkt

Bit24 Auswahl Kalibrieren mit /ohne Lageabweichung

Bit25 Auswahl Nullkorrektur bei Messen der Winkligkeit der Spindel freigeben

Bit26 Auswahl Werkzeugkorrektur nicht freigeben

Bit27 Auswahl Toleranz der Linearvektoren bei Kinematik komplett vermessen nicht freigeben

Bit28 Auswahl Wz.Länge anpassen, freigeben

wenn Auswahl NV-Korrektur bit 6..10 nicht ausgewählt, dann "nur Messen" anbieten.

wenn Auswahl NV-Korrektur bit6..10 ausgewählt, in Eingabemaske immer Korrektur in aktive NV mit anbieten

Bei Mittelwertbildung folgende Parameter anzeigen : _K _TMV, _EVNUM

1) Eingabe Messvorschub gilt für Automatik und JOG

54762	MEA_FUNCTION_MASK_TOOL	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkzeugmessung	DWORD	SOFORT
-			
-	0	-	-
		7/5	U

Beschreibung:

Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkzeugmessung

54762 MEA_FUNCTION_MASK_TOOL

Bit3 Auswahl Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatenfeld, freigeben

Bit4 Auswahl Kalibrieren Eingabe Messvorschub (VMS) 1)

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

- Bit5 Auswahl Eingabe Vorschub und Spindeldrehzahlen beim Antasten
 - Bit7 Auswahl Messen in MKS und WKS
 - Bit8 Auswahl Messen absolut und inkrementell
 - Bit9 Auswahl Werkzeugkorrektur Geometrie und Verschleiß
 - Bit10 Auswahl Messfunktion "Zähne einzeln prüfen"
 - Bit11 Auswahl Spindelumschlag beim Kalibrieren in der Ebene
 - Bit12 Auswahl Anzahl der Messungen (_NMSP)
 - Bit13 Auswahl Erfahrungswerte (_EVNUM)
 - Bit14 Auswahl Versatzkorrektur mit Richtungsauswahl
- 1) Eingabe Messvorschub gilt für Automatik und JOG

54764	MEA_FUNCTION_MASK_TURN	-	-			
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstück Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	U

Beschreibung: 54764 MEA_FUNCTION_MASK_TURN
 Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen Drehen in Automatik
 Bit0 Messen Durchmesser innen/außen mit Umschlag
 Bit1 Messen Durchmesser innen/außen "unter Drehmitte fahren?"

54780	J_MEA_FUNCTION_MASK_PIECE	-	-			
-	Einstellungen zur Eingabemaske Werkstückmessen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	131584	-	-	7/5	U

Beschreibung: Einstellungen zur Eingabemaske Werkstückmessen im JOG
 Bit2 Abgleich für elektronischen Werkstückmesstaster aktivieren
 Bit3 Auswahl Messtasterkalibrierdatenfeld, freigeben
 Bit5 Auswahl NPV als Messgrundlage
 Bit6 Auswahl NPV-Korrektur in Basisbezug, freigeben
 Bit7 Auswahl NPV-Korrektur in Kanal-Basisframe, freigeben
 Bit8 Auswahl NPV-Korrektur in globale Basisframe, freigeben
 Bit9 Auswahl NPV-Korrektur in einstellbare Frame, freigeben
 Bit16 Auswahl Werkstückmessen mit Spindelumschlag
 Bit17 Auswahl Werkstückmesstaster in Schaltrichtung ausrichten
 Bit28 Auswahl Wz.Länge anpassen, freigeben

54782	J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL	-	-			
-	Einstellungen zur Eingabemaske Werkzeugmessen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	U

Beschreibung: Einstellungen zur Eingabemaske Werkzeugmessen im JOG
 bit2 Automatisches Werkzeugmessen freigeben
 bit3 Auswahl Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatenfeld, freigeben
 Bit10 Auswahl Messfunktion "Zähne einzeln prüfen"
 Bit11 Auswahl Spindelumschlag beim Kalibrieren in der Ebene

55200	MAX_INP_FEED_PER_REV	-	-			
mm/Umdr	Obergrenze Vorschub/U	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	15	7/4	M

Beschreibung: Vorschub-Eingabeobergrenze für mm/U

55201	MAX_INP_FEED_PER_TIME	-	-			
mm/min	Obergrenze Vorschub/min	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10000	-	-	7/4	M

Beschreibung: Vorschub-Eingabeobergrenze für mm/min

55202	MAX_INP_FEED_PER_TOOTH	-	-			
mm	Obergrenze Vorschub/Zahn	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	5	7/4	M

Beschreibung: Vorschub-Eingabeobergrenze für mm/Zahn

55212	FUNCTION_MASK_TECH_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	6	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Technologieübergreifend
 Bit 0: Werkzeugvorwahl aktiv
 Bit 1: Gewindetiefe aus metrischer Gewindesteigung berechnen
 Bit 2: Gewindedurchm. und -tiefe aus Tabelle übernehmen
 Bit 3: Von Konturzyklen (CYCLE63, CYCLE64, CYCLE952) generierte Programme löschen
 0: generierte Programme werden nicht gelöscht (Kompatibilität, wie bisher)
 1: generierte Programme werden sofort nach Abarbeitung vom aufrufenden Zyklus wieder gelöscht

55214	FUNCTION_MASK_MILL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	5	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Fräsen
 Bit 0: Grundeinstellung Fräszyklen im Gleichlauf
 Bit 2: Tiefenberech. Fräszyklen ohne Parameter SC

55216	FUNCTION_MASK_DRILL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Bohren	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	24	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Bohren
 Bit 0: Gewindebohren CYCLE84: Spindeldrehrichtung im Zyklus umkehren
 Bit 1: Ausdrehen CYCLE86: Drehung der Werkzeugebene beim Positionieren der Spindel berücksichtigen

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Bit 2: Ausdrehen CYCLE86: Beim Positionieren der Spindel geschwenkte Tischkinematiken berücksichtigen (Toolcarrier)

Bit 3: Gewindebohren CYCLE84: Überwachung Maschinendaten 31050 und 31060 der Spindel

Bit 4: Gewindebohren CYCLE840: Überwachung Maschinendaten 31050 und 31060 der Spindel

Bit 6: Ausdrehen CYCLE86: Spindelposition an Orientierung des Werkzeugs anpassen
Werkzeugorientierung kann durch TOOLCARR oder TRAORI vor Zyklusaufwurf erreicht werden.
Wenn Bit6=1 ist, wirken die Bits 1 und 2 nicht mehr.

Bit 7: Ausdrehen CYCLE86: Richtung des Abhebwegs in der Ebene an aktive Spiegelung anpassen

0: das Abheben in der Ebene erfolgt wie programmiert

1: bei aktiver Spiegelung wird die Richtung beim Abheben in der Ebene zyklusintern an die aktive Spiegelung angepaßt.

55218	FUNCTION_MASK_TURN_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/4	M

Beschreibung:

Funktionsmaske Drehen

Bit 0: Neue Gewindetabelle beim Gewindedrehen

Bit 1: reserviert (CYCLE93)

Bit 2: reserviert (CYCLE93)

Bit 3: Fasen im CYCLE930 als Fasenlänge (CHF)

Bit 4: Rückzug aus der Innenbearbeitung (CYCLE951)
0: Kompatibilität, wie bisher
Wenn im Zyklus ein notwendiges Nachziehen an der Ecke erkannt wird, erfolgt ein Rückzug des Werkzeuges aus der Innenbearbeitung, sonst nicht.
1: Es wird generell in der Schnittachse aus der Innenbearbeitung zurückgezogen.

Bit 5: Neues Überschleifverhalten in Gewindeschneidzyklen abschalten
0: Das neue Überschleifverhalten zwischen Gewindesätzen (G33, G34, G35 ...) ist in den Gewindezyklen aktiv.
Damit wird in Gewindesätzen, die zum Ein-, Auslauf oder als Übergangselement des Gewindes dienen, die Dynamikanpassung verbessert, in dem eine höhere Anteil der Satzlänge für die Dynamikanpassung herangezogen wird.
Voraussetzung für diese Funktion ist die Settingdateneinstellung SD 42010 \$SC_THREAD_RAMP_DISP[2]=-1.
1: Das neue Überschleifverhalten zwischen Gewindesätzen wirkt nicht (Kompatibilität).

55220	FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske High Speed Settings CYCLE832	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	M

Beschreibung:

Funktionsmaske High Speed Settings CYCLE832

Bit 0: Eingabefelder Technologie einblenden
=0: Eingabefelder Technologie nicht einblenden
=1: Eingabefelder Technologie einblenden

Bit 1: Orientierungstoleranz (OTOL) als Faktor der Toleranz (CTOL) oder direkt eingeben
 Das Bit 1 ist nur für Maschinen mit eingerichteter Orientierungstransformation relevant
 =0: Orientierungstoleranz (OTOL) wird als Faktor der eingegebenen Toleranz berechnet
 =1: Orientierungstoleranz (OTOL) direkt in der Eingabemaske eingeben
 Der Faktor für die Berechnung der Orientierungstoleranz ist in folgenden Settingdaten gespeichert
 \$SCS_MILL_TOL_FACTOR_ROUGH für die Bearbeitungsart Schruppen G-Gruppe 59 DYNROUGH
 \$SCS_MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN für die Bearbeitungsart Vorschlichten G-Gruppe 59 DYNSEMIFIN
 \$SCS_MILL_TOL_FACTOR_FINISH für die Bearbeitungsart Schlichten G-Gruppe 59 DYNFINISH
 \$SCS_MILL_TOL_FACTOR_FINEFIN für die Bearbeitungsart Schlichten G-Gruppe 59 DYNPREC
 Bit 2: Formenbaufunktion in Maske High Speed Settings auswählbar
 =0: Es wird automatisch die beste zur Verfügung stehende Formenbaufunktion verwendet
 • Option Top Surface nicht aktiv -> Advanced Surface
 • Option Top Surface aktiv -> Top Surface
 =1: In der Maske kann die Formenbaufunktion (Advanced Surface oder Top Surface) gewählt werden (nur wenn die Option Top Surface aktiv ist)
 Bit 3: Maske High Speed Settings ohne Option Advanced Surface
 =0: Die Maske High Speed Settings wird nur mit der Option Advanced Surface angeboten
 =1: Die Maske High Speed Settings wird auch ohne die Option Advanced Surface angeboten
 Bit 4: Auswahl Glättung anzeigen
 =0: Auswahl Glättung nicht anzeigen (entspricht Glättung = ja)
 =1: Auswahl Glättung anzeigen

55221	FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET			-	-	
-	Funktionsmaske Schwenken CYCLE800			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	256	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Schwenken CYCLE800
 Die Einstellungen der Funktionsmaske (Bit 0 bis 4) Schwenken wirken auf alle Schwenkdatensätze
 Bit 0: Eingabefeld "Schwenken nein" einblenden
 =0: Eingabefeld "Schwenken nein" nicht einblenden
 =1: Eingabefeld "Schwenken nein" einblenden
 Bit 1: Freifahren "Festpunkt 1/2" statt "Z", "Z XY"
 =0: Auswahltext Freifahren "Z" oder Freifahren "Z XY"
 =1: Auswahltext Freifahren "Festpunkt 1" oder Freifahren "Festpunkt 2"
 Bit 2: Auswahl "Abwahl" des Schwenkdatensatzes zulassen
 =0: Auswahl "Abwahl" des Schwenkdatensatzes nicht zulassen (ausblenden)
 =1: Auswahl "Abwahl" des Schwenkdatensatzes zulassen
 Bit 3: Aktive Schwenkebene unter Schwenken in JOG anzeigen
 =0: Aktive Schwenkebene unter Schwenken in JOG nicht anzeigen
 =1: Aktive Schwenkebene unter Schwenken in JOG anzeigen
 Bit 4: Eingabewerte beim Schwenken in Polstellung der Maschinenkinematik in Grundstellung auswerten
 =0: Auswertung der Eingabewerte beim Schwenken in Polstellung
 =1: keine Auswertung der Eingabewerte beim Schwenken in Polstellung (Kompatibilität)

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Ausgehend von der Grundstellung der Maschinenkinematik werden die Eingabewerte beim Schwenken so ausgewertet, dass ein kontinuierliches Schwenken um die Polachse möglich ist

Polachse ist die Rundachse des Schwenkdatensatzes, die um die Werkzeugachse dreht

Beispiel: Rundachse C dreht um Z bei G17./

weitere Einstellungen Polachse:

Winkelbereich (Verfahrbereich) von ≥ 360 Grad im Schwenkdatensatz

Bit 5: Ausrichten Werkzeug (Technologie Drehen) mittels Frameberechnung (TCOFRY) oder absolut (TCOABS)

Die Berechnung der Werkzeugorientierung des orientierbaren Werkzeugträgers erfolgt entweder über eine Frameberechnung (TCOFRY bei G18) oder absolut mit TCOABS.

Bei einer B-Achskinematik einer Drehmaschine kann die Werkzeugspindel in Grundstellung der Kinematik

entweder parallel zu Z oder zu X eingerichtet sein. Siehe auch unter Inbetriebnahme "Schwenkdaten".

Bei Neuinbetriebnahmen wird empfohlen, das Bit 5=1 zu setzen:

=0: Ausrichten Werkzeug mittels Frameberechnung (TCOFRY bei G18, Kompatibilität)

=1: Ausrichten Werkzeug absolut (TCOABS)

Bit 6: Schwenkmodus "direkt" unter Schwenken in JOG nicht anbieten

=0: Schwenkmodus "direkt" wird unter Schwenken in JOG angeboten

=1: Schwenkmodus "direkt" wird unter Schwenken in JOG nicht angeboten

Bit 7: Schwenken Ebene: Richtungsauswahl in Grundstellung der Kinematik

Verhalten bei Schwenken Ebene in Grundstellung der Kinematik, wenn vom NCK zwei Lösungen berechnet werden:

=0: Bei Richtungsauswahl + oder - werden beide berechneten Lösungen der Rundachsen angefahren. (Kompatibilität)

=1: Bei Richtungsauswahl + oder - wird nur eine der berechneten Lösungen der Rundachsen angefahren.

Kompatibilität zur PowerLine bis SW 7.x bzw. SolutionLine bis SW 1.x

Bit 8: Nullpunktverschiebung der Rundachsen des Schwenkdatensatzes als Offset verfahren

=0: Nullpunktverschiebung der Rundachsen des Schwenkdatensatzes nur im WKS berücksichtigen (Kompatibilität)

=1: Nullpunktverschiebung der Rundachsen des Schwenkdatensatzes als Offset verfahren

Einstellung steht im Zusammenhang mit MD21186 \$MC_TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR

Bit 9: Schwenkdatensatz TC fest dem Werkzeug zugeordnet

=0 Nummer des Schwenkdatensatzes TC anzeigen

=1 Nummer des Schwenkdatensatzes TC nicht anzeigen

Zuordnung des Schwenkdatensatzes zum Werkzeug erfolgt durch SGUD_TC_GNO,

wenn Technologie im MD52200 \$MCS_TECHNOLOGY =3 Rundschleifen eingestellt ist

Beispiel:

_TC_GNO kann vom Maschinenhersteller im Werkzeugwechselprogramm L6 geschrieben werden

Bit 10: Schwenken Ebene: Eingabefeld "Positionierrichtung" einblenden

=0: Das Eingabefeld "Positionierrichtung" wird nicht angezeigt.

=1: Das Eingabefeld "Positionierrichtung" wird bei Schwenktischen und Schwenkkopf/-tisch Kombinationen angezeigt.

Bit 11: Positionieren beider Lösungen einer AB-Kinematik

=0 Kompatibilität. Positionieren nur einer Lösung bei bestimmten Schwenkwinkeln

=1 Positionieren beider vom NCK berechneten Lösungen

Bit11 sollte bei Kinematiken =1 gesetzt werden, bei denen sich, in Grundstellung der Kinematik,

keine der beiden Rundachsen um die Werkzeugachse dreht (AB-Kinematik mit Werkzeugachse in Z-Richtung)

Bit 12: Schwenken Ebene, Ausrichten Wz: Resetverhalten unter Berücksichtigung der Rundachsenpositionen

=0 Kompatibilität. Resetzustand bezieht sich auf die Endposition der Rundachsen des Schwenkdatensatzes

=1 Resetzustand bezieht sich auf die aktuelle Position der Rundachsen des Schwenkdatensatzes

Bei Bit12=0 werden in den Parametern \$TC_CARR21/22 eine Linearachsbezeichner geschrieben.

Damit wird bei Reset (TCOABS) der Werkzeugträger mit den Endpositionen der Rundachsen (\$TC_CARR13/14) initialisiert.

Bei Bit12=1 werden in den Parametern \$TC_CARR21/22 die Namen der Rundachsen des Schwenkdatensatzes geschrieben.

Damit wird bei Reset (TCOABS) der Werkzeugträger mit den Istwerten der Rundachsen initialisiert.

Bit 13: Aktivierung der erweiterten Auswertung der Drehungen beim achsweisen Schwenken in Polstellung.

=0 keine Auswertung der Drehungen beim Schwenken in Polstellung (Kompatibilität) Es gelten die Einstellungen der Bits 4, 7 und 11

=1 Erweiterte Auswertung der Drehungen beim Schwenken in Polstellung

Bei einer Kinematik mit 2 Rundachsen, kann eine der Rundachsen zur Polachse werden. Eine Rundachse ist dann in Pollage, wenn sie um die Werkzeugachse dreht. Im Gegensatz zu Bit4 werden beim Setzen von Bit13 auch dann die Eingabewerte ausgewertet, wenn die 1. Rundachse nicht in Grundstellung ist.

Beispiel: Tischkinematik mit 1. Rundachse A (dreht um X) und 2. Rundachse B (dreht um Y) G17

Nach achsweisem Schwenken um Y und anschließend um X=90° ist die 2. Rundachse in Pollage.

Einstellung für Schwenkdatensatz: Rundachsbezug muss auf die Rundachse eingestellt sein, die nicht die Polachse ist (im Beispiel: Rundachse 1).

Mit Setzen des Bits werden die eingegebenen Drehungen so ausgewertet, dass ein kontinuierliches Schwenken um die Polachse/Werkzeugachse möglich ist. Dabei gilt, dass die "+" Lösung des CYCLE800 keine zusätzliche Drehung und die "-" Lösung dagegen eine zusätzliche 180° Drehung im Actframe in der Werkzeugachse hat.

Mit Setzen des Bit13 haben die Einstellungen der Bits 4, 7 und 11 keine Wirkung.

55230	CIRCLE_RAPID_FEED	-	-			
mm/min	Positioniervorschub auf Kreisbahnen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10000	100	100000	7/4	M

Beschreibung: Eilgangvorschub in mm/min für das Positionieren auf einer Kreisbahn

55232	SUB_SPINDLE_REL_POS	-	-			
mm	Freifahrposition Z für Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: Z-Rückzugsposition für die Gegenspindel

55260	MAJOG_SAFETY_CLEARANCE	-	-			
mm	Sicherheitsabstand für Maschine JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0.1	100	7/4	M

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Sicherheitsabstand für Maschine JOG

55261	MAJOG_RELEASE_PLANE	-	-			
mm	Rückzugsebene für Maschine JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100	-	-	7/4	M

Beschreibung: Rückzugsebene für Maschine JOG

55300	EASY_SAFETY_CLEARANCE	-	-			
mm	Eingabe Einfach: Sicherheitsabstand	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/4	M

Beschreibung: Eingabe Einfach: Sicherheitsabstand
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für den Sicherheitsabstand.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55301	EASY_DWELL_TIME	-	-			
s	Eingabe Einfach: Verweilzeit	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.6	-100	100	7/4	M

Beschreibung: Eingabe Einfach: Verweilzeit in Sekunden
 In den einfachen Eingabemasken fehlen die Eingabefelder für Verweilzeiten.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55305	EASY_DRILL_DEEP_FD1	-	-			
%	Eingabe Einfach: Prozentsatz 1. Vorschub Tieflochbohren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	90	0	100	7/7	U

Beschreibung: Eingabe Einfach: Prozentsatz 1. Vorschub Tieflochbohren
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für diesen Prozentsatz.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55306	EASY_DRILL_DEEP_DF	-	-			
%	Eingabe Einfach: Prozentsatz Zustellung Tieflochbohren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	90	0	100	7/7	U

Beschreibung: Eingabe Einfach: Prozentsatz Zustellung Tieflochbohren
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für diesen Prozentsatz.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55307	EASY_DRILL_DEEP_V1	-	-			
mm	Eingabe Einfach: min. Tiefenzustellung Tieflochbohren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.2	-	-	7/4	M

Beschreibung: Eingabe Einfach: min. Tiefenzustellung Tieflochbohren
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für die minimale Tiefenzustellung.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55308	EASY_DRILL_DEEP_V2	-	-
mm	Eingabe Einfach: Rückzugsbetrag Tieflochbohren	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.4	-
			7/4
			M

Beschreibung: Eingabe Einfach: Rückzugsbetrag Tieflochbohren
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für den Rückzugsbetrag.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55309	EASY_THREAD_RETURN_DIST	-	-
mm	Eingabe Einfach: Rücklaufabstand Gewindedrehen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	2	-
			7/4
			M

Beschreibung: Eingabe Einfach: Rücklaufabstand Gewindedrehen
 In den einfachen Eingabemasken fehlt das Eingabefeld für den Rücklaufabstand.
 Statt dessen wird fest der Wert dieses Settingdatums verwendet.

55400	MILL_ENGRAVE_POINT_RAD	-	-
mm	Gravurzyklus CYCLE60: Kreisbahnradius zur Erzeugung des Zeichens "Punkt"	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0	0
			10
			7/7
			U

Beschreibung: Eingabewert gleich Null: Das Zeichen "Punkt" wird durch eine einfache lineare Eintauchbewegung des Werkzeuges realisiert
 (Standardeinstellung für konventionelle Gravierwerkzeuge, Kompatibilität).
 Eingabewert größer Null: Das Zeichen "Punkt" wird als Kreis mit dem Radiuswert aus diesem Settingdatum ausgeführt
 (Einstellung für bestimmte Spezialwerkzeuge).

55410	MILL_SWIVEL_ALARM_MASK	-	-
-	Aus- und Einblenden von Zyklenalarmen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	-
			7/5
			M

Beschreibung: Anzeige von Zyklenalarmen CYCLE800, CYCLE996, CYCLE9960
 Bit 0: Alarm 62186 anzeigen: aktive Nullpunktverschiebung G54 ff. und Basis (Basisbezug) enthalten Drehungen
 Bit 1: Alarm 62187 anzeigen: aktive Basis und Basisbezug (G500) enthalten Drehungen
 Bit 2: Alarm 61148 anzeigen: Schwenken Ebene mit aktivem Drehwerkzeug nicht möglich
 Bit 3: Alarm 61426 anzeigen: Vermessen Kinematik mit CYCLE9960/996. 1 = Alarm 61426 nicht anzeigen

55420	MILL_SWIVEL_RESET_RETRACT	-	-
-	Grundstellung Schwenken: Freifahren	BYTE	SOFORT
-			
-	-	0	0
			5
			7/5
			M

Beschreibung: Grundstellung Schwenken: Freifahren
 Mit diesem Settingdatum kann eingestellt werden, welchen Zustand der Toggler "Freifahren" in der Maske "Schwenken Ebene" bei Betätigung des Softkeys "Grundstellung" einnimmt:
 0 = keine Änderung

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

- 1 = nein
- 2 = Z
- 3 = Z XY
- 4 = Werkzeugrichtung max.
- 5 = Werkzeugrichtung ink.

55421	MILL_SWIVEL_RESET_TRACK	-	-			
-	Grundstellung Schwenken: Werkzeug nachführen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	M

Beschreibung: Grundstellung Schwenken: Werkzeug nachführen
 Mit diesem Settingdatum kann eingestellt werden, welchen Zustand der Toggler "Werkzeug nachführen" in der Maske "Schwenken Ebene" bei Betätigung des Softkeys "Grundstellung" einnimmt:
 0 = keine Änderung
 1 = nicht nachführen
 2 = nachführen

55422	MILL_SWIVEL_RESET_MODE	-	-			
-	Grundstellung Schwenken: Schwenkmodus	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/5	M

Beschreibung: Grundstellung Schwenken: Schwenkmodus
 Mit diesem Settingdatum kann eingestellt werden, welchen Zustand der Toggler "Schwenkmodus" in der Maske "Schwenken Ebene" bei Betätigung des Softkeys "Grundstellung" einnimmt:
 0 = achsweise
 1 = direkt

55423	MILL_SWIVEL_RESET_SEQ_AXIS	-	-			
-	Grundstellung Schwenken: Achsreihenfolge	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	5	7/5	M

Beschreibung: Grundstellung Schwenken: Achsreihenfolge
 Mit diesem Settingdatum kann eingestellt werden, welchen Zustand der Toggler "Achsreihenfolge" in der Maske "Schwenken Ebene" bei Betätigung des Softkeys "Grundstellung" einnimmt:
 0 = X Y Z
 1 = X Z Y
 2 = Y X Z
 3 = Y Z X
 4 = Z X Y
 5 = Z Y X

55441	MILL_TOL_FACTOR_ROUGH	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Schruppen CYCLE832 der G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U

Beschreibung: Faktor Toleranz Rundachsen für Schruppen CYCLE832 der G-Gruppe 59

55442	MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Vorschlichten CYCLE832 der G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U

Beschreibung: Faktor Toleranz Rundachsen für Vorschlichten CYCLE832 der G-Gruppe 59

55443	MILL_TOL_FACTOR_FINISH	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Schlichten CYCLE832 G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U

Beschreibung: Faktor Toleranz Rundachsen für Schlichten CYCLE832 G-Gruppe 59

55444	MILL_TOL_FACTOR_PRECISION	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Feinschlichten CYCLE832 G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U

Beschreibung: Faktor Toleranz Rundachsen für Feinschlichten CYCLE832 G-Gruppe 59

55446	MILL_TOL_VALUE_ROUGH	-	-			
mm	Toleranzwert für Schruppen CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert für Schruppen CYCLE832

55447	MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN	-	-			
mm	Toleranzwert für Feinschlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert für Vorschlichten CYCLE832

55448	MILL_TOL_VALUE_FINISH	-	-			
mm	Toleranzwert für Schlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.01	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert für Schlichten CYCLE832

55449	MILL_TOL_VALUE_PRECISION	-	-			
mm	Toleranzwert für Feinschlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.005	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert für Feinschlichten CYCLE832

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

55451	MILL_ORI_TOL_ROUGH	-	-			
Grad	Orientierungstoleranz für Schruppen CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert der Werkzeugorientierung für Schruppen CYCLE832

55452	MILL_ORI_TOL_SEMIFIN	-	-			
Grad	Orientierungstoleranz für Vorschlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert der Werkzeugorientierung für Vorschlichten CYCLE832

55453	MILL_ORI_TOL_FINISH	-	-			
Grad	Orientierungstoleranz für Schlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.3	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert der Werkzeugorientierung für Schlichten CYCLE832

55454	MILL_ORI_TOL_PRECISION	-	-			
Grad	Orientierungstoleranz für Feinschlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/5	U

Beschreibung: Toleranzwert der Werkzeugorientierung für Feinschlichten CYCLE832

55460	MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN	-	-			
mm	Konturtaschenfräsen: Anfahrkreisradius Schlichten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Radius des Anfahrkreises beim Schlichten von Konturtaschen beeinflusst.

0: Der Radius wird so gewählt, dass im Startpunkt der Sicherheitsabstand zum Schlichtaufmaß eingehalten wird.

>0: Der Radius wird so gewählt, dass im Startpunkt der Wert von diesem Settingdatum zum Schlichtaufmaß eingehalten wird.

55481	DRILL_TAPPING_SET_GG12	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 12: Satzwechselverhalten bei Genauhalt	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	3	7/4	M

Beschreibung: Einstellungen für Gewindebohren Zyklus CYCLE84 und CYCLE840 der G-Gruppe 12
G-Gruppe 12: Satzwechselverhalten bei Genauhalt (G60)

55482	DRILL_TAPPING_SET_GG21	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 21: Beschleunigungsprofil	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	3	7/4	M

Beschreibung: Einstellungen für Gewindebohren Zyklus CYCLE84 der G-Gruppe 21
G-Gruppe 21: Beschleunigungsprofil (SOFT, BRISK, ..)

55483	DRILL_TAPPING_SET_GG24	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 24: Vorsteuerung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	2	7/4	M

Beschreibung: Einstellungen für Gewindebohren Zyklus CYCLE84 und CYCLE840 der G-Gruppe 24
G-Gruppe 24: Vorsteuerung (FFWON, FFWOF)

55484	DRILL_TAPPING_SET_MC	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren: Spindelbetrieb bei MCALL	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	1	7/4	M

Beschreibung: Einstellung bei Gewindebohren Zyklus CYCLE84 Spindelbetrieb bei MCALL
0= bei MCALL Spindelbetrieb wieder aktivieren
1= bei MCALL lagegeregelten Spindelbetrieb bleiben

55489	DRILL_MID_MAX_ECCENT	-	-			
mm	Maximaler Mittenversatz mittiges Bohren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	0	10	7/4	M

Beschreibung: Maximaler Mittenversatz beim Mittigen Bohren

55490	DRILL_SPOT_DIST	-	-			
mm	Anbohrtiefe Bohrgewindefräsen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100	7/4	M

Beschreibung: Anbohrtiefe beim Bohrgewindefräsen

55500	TURN_FIN_FEED_PERCENT	-	-			
%	Schlichtvorschub bei Komplettbearbeitung in %	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	100	1	100	7/4	M

Beschreibung: Bei der Auswahl Komplettbearbeitung (Schruppen und Schlichten) wird der in diesem Settingdatum eingestellte Prozentsatz des eingegebenen Vorschubs F beim Schlichten verwendet.

55505	TURN_ROUGH_O_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Rückzugsabstand Abspanen bei Außenbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	-1	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum geben Sie den Abstand an, um den das Werkzeug beim Abspanen einer Außenecke von der Kontur zurückgezogen wird. Dies gilt nicht für das Abspanen einer Kontur.

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

-1: Als Abstand wird der Sicherheitsabstand verwendet.

55506	TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Rückzugsabstand Abspanen bei Innenbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	-1	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum geben Sie den Abstand an, um den das Werkzeug beim Abspanen einer Innenecke von der Kontur zurückgezogen wird. Dies gilt nicht für das Abspanen einer Kontur.

-1: Als Abstand wird der Sicherheitsabstand verwendet.

55510	TURN_GROOVE_DWELL_TIME	-	-			
s	Freischneidezeit beim Einstich am Grund (neg.Werte=Umdrehungen)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	-1	-100	100	7/4	M

Beschreibung: Tritt in einem Zyklus, z.B. Tieflochbohren, Einstechen eine Freischneidezeit auf, dann wird der Wert dieses Settingdatums verwendet

- negativer Wert in Spindelumdrehungen
- positiver Wert in Sekunden

55540	TURN_PART_OFF_CTRL_DIST	-	-			
mm	Weg für Abstichkontrolle	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/4	M

Beschreibung: Weg für Abstichkontrolle

55541	TURN_PART_OFF_CTRL_FEED	-	-			
mm/min	Vorschub für Abstichkontrolle	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: Vorschub für Abstichkontrolle

55542	TURN_PART_OFF_CTRL_FORCE	-	-			
%	Kraft für Abstichkontrolle, in %	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	1	100	7/4	M

Beschreibung: Kraft in Prozent für Abstichkontrolle

55543	TURN_PART_OFF_RETRACTION	-	-			
mm	Rückzugsweg vor Abstich mit Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M

Beschreibung: Rückzugsweg vor Abstich mit Gegenspindel

55550	TURN_FIXED_STOP_DIST	-	-			
mm	Gegenspindel: Weg für Fahren auf Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0.001	1000	7/4	M

Beschreibung: In diesem Settingdatum legen Sie den Abstand zur programmierten Zielposition fest, ab dem die Gegenspindel beim Fahren auf Festanschlag mit einem speziellen Vorschub fährt (siehe 55551 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED).

55551	TURN_FIXED_STOP_FEED	-	-			
mm/min	Gegenspindel: Vorschub für Fahren auf Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: In diesem Settingdatum legen Sie den Vorschub fest, mit dem die Gegenspindel auf Festanschlag fährt. Den Abstand, ab dem in diesem Vorschub gefahren wird, bestimmen Sie im Settingdatum 55550 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST.

55552	TURN_FIXED_STOP_FORCE	-	-			
%	Gegenspindel: Kraft für Fahren auf Festanschlag, in %	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	1	100	7/4	M

Beschreibung: In diesem Settingdatum legen Sie fest, bei wieviel Prozent der Antriebskraft die Gegenspindel beim Fahren auf Festanschlag stoppen soll.

55553	TURN_FIXED_STOP_RETRACTION	-	-			
mm	Gegenspindel: Rückzugsweg vor Spannen nach Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M

Beschreibung: Rückzugsweg vor dem Spannen nach Fahren auf Festanschlag

55580	TURN_CONT_RELEASE_ANGLE	-	-			
Grad	Konturdrehen: Rückzugswinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	45	0	90	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Winkel festgelegt, um dem beim Konturdrehen Schruppen von der Kontur abgehoben wird.

55581	TURN_CONT_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Konturdrehen: Rückzugsbetrag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0.01	10	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Betrag festgelegt, um dem beim Konturdrehen Schruppen in beiden Achsen abgehoben wird.

55582	TURN_CONT_TRACE_ANGLE	-	-			
Grad	Konturdrehen: Minimaler Winkel für Nachziehen an der Kontur	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	0	90	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Winkel zwischen Schneide und Kontur festgelegt, ab dem beim Konturdrehen an der Kontur nachgezogen wird, um stehengebliebenes Material zu entfernen.

55583	TURN_CONT_VARIABLE_DEPTH	-	-			
%	Konturdrehen: Prozentsatz für variable Schnitttiefe	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	20	0	50	7/4	M

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Prozentsatz für variable Schnitttiefe beim Konturdrehen

55584	TURN_CONT_BLANK_OFFSET	-	-			
mm	Konturdrehen: Rohteilmaß	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Abstand vom Rohteil festgelegt, ab dem beim Konturdrehen von G0 auf G1 umgeschaltet wird, um etwaige Rohteilmaße auszugleichen.

55585	TURN_CONT_INTERRUPT_TIME	-	-			
s	Konturdrehen: Vorschubunterbrechungszeit (neg.Werte=Umdrehungen)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	-1	-	-	7/4	M

Beschreibung: Vorschubunterbrechungszeit beim Konturdrehen, Konturstechen und Stechdrehen

- negativer Wert in Spindelumdrehungen
- positiver Wert in Sekunden

Dieses Settingdatum wirkt nur, wenn Settingdatum 55586
\$SCS_TURN_CONT_INTER_RETRACTION = 0 ist.

55586	TURN_CONT_INTER_RETRACTION	-	-			
mm	Konturdrehen: Rückzugsweg bei Vorschubunterbrechung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/4	M

Beschreibung: Rückzugsweg Vorschubunterbrechung beim Konturdrehen, Konturstechen und Stechdrehen:

>0: Rückzugsweg bei Vorschubunterbrechung (hierbei wirkt Settingdatum 55585
\$SCS_TURN_CONT_INTERRUPT_TIME nicht mehr!)
=0: kein Rückzugsweg

55587	TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX1	-	-			
%	Konturdrehen: Min. Differenzmaß Restmaterialbearbeitung Achse 1	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	1000	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird der Grenzwert für das Abspannen von Restmaterial in Richtung der 1. Achse festgelegt.

Beispiel:

Ist das MD auf 50% gesetzt und beträgt das Schlichtmaß 0,5mm, wird Restmaterial, das dünner als 0,25 mm ist, nicht in einem extra Bearbeitungsschritt ausgeräumt, sondern es wird beim Schlichten mit entfernt.

55588	TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX2	-	-			
%	Konturdrehen: Min. Differenzmaß Restmaterialbearbeitung Achse 2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	1000	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem MD wird der Grenzwert für das Abspannen von Restmaterial in Richtung der 2. Achse festgelegt.

Beispiel:

Ist das MD auf 50% gesetzt und beträgt das Schlichtaufmaß 0,5mm, wird Restmaterial, das dünner als 0,25 mm ist, nicht in einem extra Bearbeitungsschritt ausgeräumt, sondern es wird beim Schlichten mit entfernt.

55595	TURN_CONT_TOOL_BEND_RETR	-	-			
mm	Konturstechdrehen: Rückzugsweg wegen Werkzeugbiegung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	1	7/4	M

Beschreibung: Rückzug wegen Werkzeugbiegung beim Stechdrehen

55596	TURN_CONT_TURN_RETRACTION	-	-			
mm	Konturstechdrehen: Rückzugtiefe vor Drehbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	1	7/4	M

Beschreibung: Rückzug Tiefe vor Drehbearbeitung Stechdrehen

55613	MEA_RESULT_DISPLAY	-	-			
-	Wahl der Messergebnisbildanzeige	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	10	7/7	U

Beschreibung: Messergebnisbildanzeige
 =0: kein Messergebnisbild
 =1: das Messergebnisbild bleibt für eine feste Zeit von 8 Sekunden anstehen
 =3: mit dem Messergebnisbild wird der Zyklus durch ein internes M0 angehalten, mit NC-Start wird der Messzyklus fortgesetzt und das Messergebnisbild abgewählt
 =4: Nur bei den Zyklenalarmen 61303, 61304, 61305, 61306 wird das Messergebnisbild aufgeblendet.

55614	MEA_RESULT_MRD	-	-			
-	Programmbeeinflussung Messergebnisbildanzeige MRD	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/7	U

Beschreibung: Einstellung der Programmbeeinflussung der Messergebnisbildanzeige MRD
 0= Anzeige des Messergebnisbildes ausschalten
 1= Anzeige des Messergebnisbildes einschalten

55618	MEA_SIM_ENABLE	-	-			
-	Einstellung Messzyklen unter simulierter Umgebung	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	9	7/5	U

Beschreibung: Einstellung Messzyklen unter simulierter Umgebung
 =0: Die Messzyklen werden ohne Funktion beendet.
 =1: Die Messzyklen werden durchlaufen.
 - Simulation im HMI Operate:
 Es werden die Verfahrbewegungen visualisiert.
 Es stehen keine Messergebnisse und Messergebnisanzeige zur Verfügung.
 - SinuTrain:
 Es stehen Messergebnisse und Messergebnisanzeige zur Verfügung.
 Bei Mitzeichen werden die Verfahrbewegungen visualisiert.

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

- Bei Systemen, die ausschließlich mit simulierten Achsen arbeiten (z.B. virtuelle Maschine, Testrack):
 Es stehen Messergebnisse und Messergebnisanzeige zur Verfügung.
 Bei Mitzeichen werden die Verfahrbewegungen visualisiert.
 Folgende Einstellungen sind in diesem Fall zu beachten:
 MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS >=1
 MD13230 \$MN_MEAS_PROBE_SOURCE = 1 bis 4
 = 2 bis 8: reserviert
 = 9 intern

55619	MEA_SIM_MEASURE_DIFF	-	-			
mm	Wert für simulierte Messabweichung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-100	100	7/5	U

Beschreibung: Mit diesem Parameter können simulierte Messabweichungen an den Messpunkten vorgegeben werden.
 Unter der Voraussetzung von SD55618 \$SCS_MEA_SIM_ENABLE=1 und dem Ablauf der Messzyklen in einer simulierten Umgebung des HMI, kann in diesem Parameter eine Messdifferenz eingegeben werden. Der Betrag der Messdifferenz muss kleiner als der Messweg im Parameter _FA sein!
 Andernfalls wird bei aktiver Simulation der Zyklen-Alarm 61301 "Meßfühler schaltet nicht" ausgegeben.

55622	MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Erfahrungswerte	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	20	0	20	7/5	U

Beschreibung: Anzahl der Erfahrungswerte

55623	MEA_EMPIRIC_VALUE	-	-			
mm	Erfahrungswertspeicher	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	20	0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Der Erfahrungswertspeicher besteht in der Defauleinstellung aus 20 Speicherelementen. Mit dem Parameter \$SCS_MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM kann die Anzahl der Speicherelemente definiert werden! Zur Zeit sind jedoch die 20 Speicherelemente nicht veränderbar!
 Im Erfahrungswertspeicher können Erfahrungswerte hinterlegt werden, welche mit der aktuell berechneten Differenz aus Sollwert und Istwert, verrechnet werden.
 Mittels dem Parameter _EVNUM wird das zu verrechnete Erfahrungswertelement adressiert!

55624	MEA_AVERAGE_VALUE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Mittelwerte	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	20	0	20	7/5	U

Beschreibung: Anzahl der Mittelwerte

55625	MEA_AVERAGE_VALUE	-	-			
-	Mittelwertspeicher	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	20	0	-100000	100000	7/7	U

Beschreibung: Der Mittelwertspeicher besteht in der Defauldeinstellung aus 20 Speicherelementen. Mit dem Parameter \$SCS_MEA_AVERAGE_VALUE_NUM kann die Anzahl der Speicherelemente definiert werden! Zur Zeit sind jedoch die 20 Speicherelemente nicht veränderbar! Im Mittelwertspeicher werden die im Zusammenhang mit der Funktionalität "Automatische Werkzeugkorrektur mit Mittelwertbildung" berechneten Mittelwerte gespeichert! Mit dem Parameter _EVNUM wird das zu verwendende Mittelwertelement adressiert!

55628	MEA_TP_FEED_MEASURE	-	-			
mm/min	Vorschub für das Kalibrieren eines Werkzeugmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	300	0	100000	7/7	U

Beschreibung: MEA_TP_FEED_MEASURE
Vorschub für das Kalibrieren eines Werkzeugmesstasters mit stehender Spindel in AUTO und JOG

55630	MEA_FEED_MEASURE	-	-			
mm/min	Vorschub für das Kalibrieren eines Werkstückmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	300	0	100000	7/7	U

Beschreibung: MEA_FEED_MEASURE
Vorschub für das Kalibrieren eines Werkstückmesstasters in Automatik und JOG

55631	MEA_FEED_MEASURE_DEG	-	-			
Umdr/min	Messvorschub des Werkstückmesstasters beim Positionieren einer Rundachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Messvorschub des Werkstückmesstasters beim Positionieren einer Rundachse

55632	MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT	-	-			
%	Eilgangsgeschwindigkeit in Prozent, für Zwischenpositionierungen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	100	7/7	U

Beschreibung: Verfahrensgeschwindigkeiten für die Positionierung im Messzyklus zwischen den Messpositionen,
mit Eilgangsgeschwindigkeit in Prozent, bei nicht aktiver Kollisionsüberwachung
Hinweis:
Den Wert der prozentualen Eilgangsgeschwindigkeit gegebenenfalls an den eingesetzten Messtastertyp und die Eigenschaften der Maschine anpassen! Das heisst, die maximale Auslenkung des konkreten Messtastertyps ist zu berücksichtigen!!
Erläuterungen:
In den Messzyklen werden Zwischenpositionen vor dem eigentlichen Messsatz berechnet. Diese Positionen können

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

- mit Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=1 oder
- ohne Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=0) angefahren werden.

Entsprechend dieser Einstellung werden unterschiedliche Geschwindigkeiten zum Anfahren verwendet:

- Mit Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=1):
Mit SD55634 \$SCS_MEA_FEED_PLAN_VALUE erfolgt der Vorschub beim Verfahren in der Ebene und mit SD55636 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE beim Verfahren in der Zustellachse (Applikate).
Falls beim Anfahren dieser Zwischenpositionen der Messtaster schaltet, wird die Bewegung abgebrochen und der Alarm "Messtasterkollision" ausgegeben.
- Ohne Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=0):
Die Zwischenpositionen werden mit der in SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT angegebenen prozentualen maximalen Achsgeschwindigkeit (Eilgang) angefahren. Bei SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT=0 und SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT=100 wirkt die maximale Achsgeschwindigkeit.

55634	MEA_FEED_PLANE_VALUE	-	-			
mm/min	Verfahrgeschwindigkeit für die Zwischenpositionierung in der Ebene	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	100000	7/7	U

Beschreibung: MEA_FEED_MEASURE
Verfahrgeschwindigkeit für die Zwischenpositionierung in der Ebene (in Automatik und JOG)

55636	MEA_FEED_FEEDAX_VALUE	-	-			
mm/min	Positioniergeschwindigkeit in der Zustellachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Verfahrgeschwindigkeiten für die Zwischenpositionierung im Messzyklus in der Zustellachse, mit oder ohne Kollisionsüberwachung

Hinweis:
Den Wert der Geschwindigkeit in der Zustellachse gegebenenfalls an den eingesetzten Messtastertyp und die Eigenschaften der Maschine anpassen! Das heisst, die maximale Auslenkung des konkreten Messtastertyps ist zu berücksichtigen!!

Erläuterungen:
In den Messzyklen werden Zwischenpositionen vor dem eigentlichen Messsatz berechnet. Diese Positionen können

- mit Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=1 oder
- ohne Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=0) angefahren werden.

Entsprechend dieser Einstellung werden unterschiedliche Geschwindigkeiten zum Anfahren verwendet:

- Mit Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=1):
Mit SD55636 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE erfolgt das Verfahren in der Zustellachse (Applikate).
Falls beim Anfahren dieser Zwischenpositionen der Messtaster schaltet, wird die Bewegung abgebrochen und der Alarm "Messtasterkollision" ausgegeben.
- Ohne Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit0/Bit16=0):
Die Zwischenpositionen werden mit der in SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT angegebenen prozentualen maximalen Achsgeschwindigkeit (Eilgang) angefahren.
Bei SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT=0 und SD55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT=100 wirkt die maximale Achsgeschwindigkeit.

55637	MEA_FEED_POS_DEG	-	-			
-	Vorschub beim Positionieren der Rundachsen zwischen den Messungen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	360	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Vorschub beim Positionieren einer Rundachse zwischen den einzelnen Messungen beim Kinematikmessen (CYCLE9960). Der Wert wird immer in Grad/min interpretiert.

55638	MEA_FEED_FAST_MEASURE	-	-			
mm/min	Schneller Messvorschub	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	900	0	100000	7/7	U

Beschreibung: Schneller Messvorschub
Hinweis:
Den Wert der Geschwindigkeit gegebenenfalls an den eingesetzten Messtastertyp und die Eigenschaften der Maschine anpassen!
Das heist, die maximale Auslenkung des konkreten Messtastertyps ist zu berücksichtigen!!
Die Anwendung des "schnellen Messvorschub" ist vom SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit4 abhängig!

55640	MEA_FEED_CIRCLE	-	-			
mm/min	Kreisvorschub beim Messen Kreissegment und Messen Kugel /3 Kugeln	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	100000	7/7	U

Beschreibung: MEA_FEED_CIRCLE
Kreisvorschub beim Messen Kreissegment und Messen Kugel /3 Kugeln

55642	MEA_EDGE_SAVE_ANG	-	-			
Grad	Zusätzlicher sicherer Winkel bei Messen Ecke	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	10	7/7	U

Beschreibung: Bei Kompatibilitätsprogrammen \$SCS_MEA_EDGE_SAVE_ANG=10 einstellen.
Der eingestellte Winkel wird als Sicherheitswinkel zum Messwinkel addiert.

55644	MEA_KIN_DM_TOL	-	-			
mm	Kinematik vermessen: Toleranz des Durchmessers der Kalibrierkugel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	U

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Beschreibung: Kinematik vermessen: Toleranz des Durchmessers der Kalibrierkugel
 Ist das \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL > 0 wird bei Kinematik vermessen (CYCLE996) überprüft ob der gemessene Durchmesser der Kalibrierkugel innerhalb des Toleranzwertes im \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL liegt.

55645	MEA_KIN_MODE	-	-			
-	Freie Komponente des Linearvektor	BYTE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	20	7/4	M

Beschreibung: Freie Komponente des Linearvektor
 Einerstelle
 0 = alle Komponenten des Linearvektors berechnen
 1 = freie Komponente für X aus \$SCS_MEA_KIN_VALUE übernehmen
 2 = freie Komponente für Y aus \$SCS_MEA_KIN_VALUE übernehmen
 3 = freie Komponente für Z aus \$SCS_MEA_KIN_VALUE übernehmen
 4 = freie Komponente für X aus aktiver Trafo beibehalten
 5 = freie Komponente für Y aus aktiver Trafo beibehalten
 6 = freie Komponente für Z aus aktiver Trafo beibehalten
 Zehnerstelle
 0x = Vektorkette geschlossen, nur bei Toolcarrier (55645[0] für die Kopfkette, 55645[1] für die Tischkette)
 1x = Vektorkette geöffnet, nur bei Toolcarrier (55645[0] für die Kopfkette, 55645[1] für die Tischkette)

55646	MEA_KIN_VALUE	-	-			
mm	Kinematik komplett vermessen: Wert des Linearvektors	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	-	-	7/4	U

Beschreibung: Kinematik komplett vermessen: Wert des Linearvektors
 SD55646[0] Wert für Rundachse 1
 SD55646[1] Wert für Rundachse 2
 siehe SD55645

55647	MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE	-	-			
Grad	Minimaler Innenwinkel des Messdreiecks	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	2	60	7/4	U

Beschreibung: Kinematik komplett vermessen
 Gilt nur für 3 Messpunkte. Minimaler Innenwinkel des Messdreiecks.
 Wertebereich 2 bis 60 Grad

55648	MEA_KIN_MIN_ANG_POS	-	-			
Grad	Minimaler Winkelbereich zur Messung einer Rundachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	10	180	7/4	U

Beschreibung: Kinematik komplett vermessen
 Minimaler Messbereich einer Rundachse. Ist der Messbereich einer Rundachse kleiner als 90°, so ist mit Ungenauigkeiten, bedingt durch die Messungenauigkeiten im Mikrometerbereich des Messtasters, zu rechnen.
 Wertebereich 10 bis 180 Grad

55649	MEA_KIN_BALL_VEC	-	-			
-	Kinematik komplett vermessen: Vektor der Kugelhalterung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0	-	-	7/4	U

Beschreibung: Kinematik komplett vermessen: Vektor der Kugelhalterung

55700	MEA_SIMULTAN_LIMIT	-	-			
mm	simultanes Messen, Überlaufweg	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0.5	5	7/5	U

Beschreibung: Maximal zulässiger Differenzbetrag zwischen Schaltpunkt des 1. und 2. Messtaster beim simultanen Messen (MD51740 Bit14)

55701	MEA_SIMULTAN_POS_DEV_MAX	-	-			
mm	simultanes Messen, maximale Lageabweichung der Messtaster zueinander	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.02	0	1	7/5	U

Beschreibung: Maximal zulässige Differenz der Lageabweichung zwischen den 1. und 2. Messtaster beim simultanen Messen (MD51740 Bit14)

55730	MEA_PROTOCOL_USER_EXT	-	-			
-	Dateiendung für Anwenderprotokoll	STRING	SOFORT			
-						
-	-	TXT	-	-	7/4	U

Beschreibung: Dateiendung für Anwenderprotokoll

55740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen, Werkstück- Werkzeugmessen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	65537	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen

Bit 0: Kollisionsüberwachung mittels Werkstückmesstaster bei Zwischenpositionierung
In der BA JOG ist die Kollisionsüberwachung immer aktiviert.
0: keine Kollisionsüberwachung
1: Bei Positionierungen, die von den Messzyklen zwischen den Messpunkten ausgeführt werden
erfolgt ein Bewegungsabbruch sobald der Messtaster ein Schaltsignal liefert.
Es wird eine Alarmmeldung (Alarm 61302) ausgegeben.

Bit 1: Werkstückmessung mit 3D-Taster, Kopplung der Spindelausrichtung mit der Koordinatendrehung um die
Zustellachse der aktiven Ebene (Z-Achse bei G17)
In der BA JOG ist die Kopplung immer aktiviert.
0: keine Kopplung zwischen Spindelausrichtung und Koordinatendrehung
Es erfolgt eine automatische Korrekturrechnung der Triggerdaten.
1: Bei 3D- und Stern-Tastern (Werkzeugtyp 710, 714) erfolgt eine Spindelausrichtung in Abhängigkeit von
der Koordinatendrehung um die Zustellachse der aktiven Ebene.

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

Die Positionierrichtung der Spindel wird durch SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit2 bestimmt.

Achtung

Die Kopplung oder die Korrekturrechnung wird durch den Messzyklus ohne Alarmmeldung aufgehoben, wenn eine der folgenden Bedingungen zutrifft:

- Es ist keine Orientierungstransformation TRAORI und kein orientierbarer Werkzeugträger TCARR (CYCLE800) aktiv und es sind außer der Drehung um Z, weitere Drehungen aktiv die nicht zwischen

Messen und Kalibrieren identisch sind.

- Die Arbeitsspindel ist nicht lagegeregelt (kein SPOS möglich).

- Die Spindelposition ist zwischen Kalibrieren und Messen nicht identisch.

Bit 2: Werkstückmessen, bei Kopplung der Spindelposition Positionierrichtung umkehren,

Funktion bezieht sich auf SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit1 = 1

0: Die Spindelpositionierung erfolgt laut Standard.

1: Die Spindelpositionierung erfolgt entgegengesetzt (Angepasste Winkelwerte).

Beispiel:

Winkel der Koordinatendrehung in der Ebene 90°

wenn Bit2 = 0, dann Spindelpositionierung auf 270°

wenn Bit2 = 1, dann Spindelpositionierung auf 90°

Bit 3: Werkstückmessen, Anzahl der Messwiederholungen, wenn der Messtaster nicht schaltet

In der BA JOG erfolgt keine Messwiederholung.

0: Bis zu 4 Messwiederholungen, dann wird ein Messzyklenalarm (Alarm 61301) ausgegeben.

1: Keine Messwiederholung, wenn der Messtaster nicht schaltet, es wird ein Messzyklenalarm

ausgegeben (Alarm 61301).

Bit 4: Werkstückmessen, 1. Antasten bei jeder Messung mit schnellem Messvorschub

0: Beim Messen wirkt die in den Kalibrierdaten hinterlegte Messgeschwindigkeit.

1: Es wird mit "Schnellem Messvorschub" (SD 55638

\$SCS_MEA_FEED_FAST_MEASURE)

gefahren. Nach dem ersten Antasten des Messtasters erfolgt ein Rückzug um 2 mm.

Danach wird die Messung mit der in den Kalibrierdaten hinterlegten Messgeschwindigkeit ausgeführt.

Die Funktion "Schneller Messvorschub" wird nicht ausgeführt, wenn der Messweg kleiner als 1mm ist!

Bit 5: Werkstückmessen, schneller Rückzug nach dem Messen

0: Der Rückzug nach dem Messen erfolgt mit der gleichen Geschwindigkeit wie bei einer

Zwischenpositionierung (SD 55634 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE).

Ist nur wirksam bei aktiver Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit0 = 1).

1: Der Rückzug nach dem Messen erfolgt mit der im SD 55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

festgelegten prozentualen Eilgangsgeschwindigkeit.

Ist nur wirksam bei aktiver Kollisionsüberwachung (SD 55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit0 = 1).

Bit 6: Werkstückmessen, Messtasteraktivierung -deaktivierung während Spindelpositionierungen

- 0: Keine Deaktivierung des Werkstückmesstasters vor Spindelpositionierungen.
- 1: Die Spindelpositionierungen erfolgen zentral im Herstellerzyklus CUST_MEACYC.
- Der Maschinenhersteller hat die Möglichkeit den Messtaster vor und nach der Spindelpositionierung zu deaktivieren und wieder zu aktivieren.
- Bit 7: Kinematik vermessen, Normierung auf Basis der Eingangswerte der Rundachsvektoren
- 0: Normierung auf Basis der berechneten Rundachsvektoren (V1xyz, V2xyz)
- 1: Normierung auf Basis der im Schwenkdatensatz gespeicherten Rundachsvektoren (V1xyz, V2xyz)
- Der Schwenkdatensatz wird unter IBN, "Schwenkdaten" angezeigt.
- Bit 8: Kinematik vermessen, Messen mit aktivem Schwenken (TCARR) oder aktivem TRAORI
- 0: Messen ohne aktives Schwenken (TCARR) oder ohne aktives TRAORI
- Im Zyklus wird beim Messen die entsprechende Orientierungstransformation ausgeschaltet und nach dem Messvorgang wieder eingeschaltet.
- 1: Messen mit aktivem Schwenken (TCARR) oder mit aktivem TRAORI
- Beim Messen bleibt die entsprechende Orientierungstransformation aktiv. Ist keine Orientierungstransformation aktiv wird der Alarm 61167 ausgegeben.
- Bit 9: Kinematik vermessen, anwenderspezifische Normierung der Rundachsvektoren V1xyz und V2xyz
- 0: Normierung der Rundachsvektoren V1xyz und V2xyz als Einheitsvektor
- 1: anwenderspezifische Normierung der Rundachsvektoren V1xyz und V2xyz
- Bei der anwenderspezifischen Normierung ist eine Vektorkomponente immer 1 oder -1.
- Die beiden restlichen Vektorkomponenten werden mit einem Faktor entsprechend umgerechnet.
- Bit 10: Kinematik komplett vermessen mit Referenzbezug
- 0: Vermessen ohne Referenzbezug (Kompatibilität)
- 1: Vermessen mit Referenzbezug bei Schwenkköpfen
- Der Referenzbezug beinhaltet die Funktionen "Referenzkopf vermessen" und "Kopf an Referenzkopf anpassen". siehe CYCLE9960
- Bit 11: Kinematik vermessen, Anzahl der Messpunkte bei Messen der Kalibrierkugel
- 0: 10 Messpunkte bei Messen auf Kreisbahn (Kompatibilität)
- 1: 8 Messpunkte bei Messen auf Kreisbahn
- Beim Messen achsparallel werden immer 10 Messpunkte angefahren
- Bit 12: Kinematik, Cancel-Alarme für Toleranzüberwachung auf Reset-Alarme ändern
- 0: Wird die Toleranz des Linear- oder Rundachsvektors überschritten, so wird der Cancel-Alarm 62317 bzw. 62318 erzeugt.
- 1: Statt der Cancel-Alarme werden bei Toleranzüberschreitung der Linear- oder Rundachsvektoren die Reset-Alarme 61362 bzw. 61363 erzeugt
- Bit 13: Kinematik, Normierung/Festwertsetzen auf schließenden Vektor
- 0: Bei der Normierung/Festwert setzen wird der zu setzende Wert in den Kinematik beschreibenden Vektoren (I2/I3) gesetzt.
- 1: Bei der Normierung/Festwert setzen wird der zu setzende Wert in den schließenden Vektor gesetzt.
- Beispiel: Tischkinematik der Wert für die Rundachse 2 wird im I4 angewendet.
- Bit 15: Werkstückmessen, Kalibrieren Radius mit Startpunkt in Ringmitte, BA JOG

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

0: Der Startpunkt für Kalibrieren Radius muss nicht exakt in der Mitte des Kalibrierringes liegen.

1: Der Startpunkt für Kalibrieren Radius muss die exakte Mitte des Kalibrierringes sein.

Bit 16: Kollisionsüberwachung mittels Werkzeugmesstaster bei Zwischenpositionierung.

In der BA JOG ist die Kollisionsüberwachung immer aktiviert.

0: keine Kollisionsüberwachung

1: Bei Positionierungen, die von den Messzyklen zwischen den Meßpunkten ausgeführt werden

erfolgt ein Bewegungsabbruch sobald der Messtaster ein Schaltsignal liefert.

Es wird eine Alarmmeldung (Alarm 61302) ausgegeben.

Bit 17: Werkstückmessen, Anzahl der Messwiederholungen wenn der Messtaster nicht schaltet.

In der BA JOG erfolgt keine Messwiederholung.

0: max. 4 Messwiederholungen, dann wird ein Messzyklenalarm (Alarm 61301) ausgegeben.

1: Keine Messwiederholung wenn der Messtaster nicht schaltet, es wird ein Messzyklenalarm

ausgegeben (Alarm 61301).

Bit 19: Werkzeugmessen, Rückzugsgeschwindigkeit von der Messstelle

0: Der Rückzug von der Messstelle erfolgt mit der gleichen Geschwindigkeit wie bei einer

Zwischenpositionierung (SD55634 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE).

1: Die Rückzugsgeschwindigkeit erfolgt mit der im SD55632

\$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

festgelegten prozentualen Eilgangsgeschwindigkeit und ist nur wirksam bei aktiver

Kollisionsüberwachung (SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit16 = 1).

Bit 28: Auswahl Protokoll neu oder fortlaufend für Standardprotokoll Messen im JOG

0: Protokoll neu (Default)

1: fortlaufend, d.h. immer anhängen an vorhandenes Protokoll

Bit 29: Auswahl Dateiformat für Standardprotokoll Messen im JOG

0: Textformat (Default)

1: Tabellenformat

55774	J_MEA_PROTOCOL_FILE	-	-			
-	Name und Pfad für Protokolldatei beim Messen im JOG	STRING	SOFORT			
-						
-	-	//NC:/WKS.DIR/ TEMP.WPD/ J_MEAPROT.TXT	-	-	7/4	U

Beschreibung: Name und Pfad für Protokolldatei beim Messen im JOG

55800	ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z	-	-			
-	Bohrachse ist ebenenabhängig / immer Z	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/6	U

Beschreibung: Auswahl der Bohrachse
 0: Bohrachse ist senkrecht zur aktiven Ebene
 1: Bohrachse ist unabhängig von der aktiven Ebene immer "Z"

55802	ISO_M_DRILLING_TYPE	-	-			
-	Gewindebohrart	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	3	7/6	U

Beschreibung: Gewindebohrart
0: Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter
1: Gewindebohren mit Ausgleichsfutter
2: Tieflochgewindebohren mit Spänebrechen
3: Tieflochgewindebohren mit Entspanen

55804	ISO_M_RETRACTION_FACTOR	-	-			
%	Faktor für Rückzugsdrehzahl (0...200%)	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	100	0	200	7/6	U

Beschreibung: Faktor für Rückzugsdrehzahl (0...200%)

55806	ISO_M_RETRACTION_DIR	-	-			
-	Abheberichtung bei G76/G87	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	4	7/6	U

Beschreibung: Abheberichtung bei Feinbohren und Rückwärtssenken G76/G87
0: G17(-X) G18(-Z) G19(-Y)
1: G17(+X) G18(+Z) G19(+Y)
2: G17(-X) G18(-Z) G19(-Y)
3: G17(+Y) G18(+X) G19(+Z)
4: G17(-Y) G18(-X) G19(-Z)

55807	ISO_M_TAPPING_SET_MC	-	-			
-	Einstell. Gewindebohren G84: Spindelbetrieb/Lageregelung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M

Beschreibung: Einstellung bei Gewindebohren ohne Ausgleichsfutter (G84)
0= bei G84 Spindelbetrieb wieder aktivieren
1= bei G84 im lagegeregelten Spindelbetrieb bleiben

55808	ISO_T_RETRACTION_FACTOR	-	-			
%	Faktor für Rückzugsdrehzahl	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	100	0	200	7/6	U

Beschreibung: Faktor (1-200%) für Rückzugsdrehzahl bei Gewindebohren G84/G88

55810	ISO_T_DWELL_TIME_UNIT	-	-			
-	Bewertung der Verweilzeit	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/6	U

Beschreibung: Bewertung der Verweilzeit bei Tieflochbohren G83/G87
0: Sekunden
1: Umdrehungen

SINUMERIK Maschinen- und Settingdaten

2.5 Zyklen Maschinen- und Settingdaten

55818	ISO_M_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske ISO-Mode Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske ISO-Mode Fräsen

55819	ISO_T_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske ISO-Mode Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske ISO-Mode Drehen
 Bit 0: Ausführung Resteckenschnitt
 0: kompletter Resteckenschnitt wird ausgeführt (Kompatibilität)
 1: ohne kompletten Resteckenschnitt
 Bit 1: Abspannen Schruppen (G71/G72) ohne Schneidenradiuskorrektur
 0: Schruppen mit aktiver Schneidenradiuskorrektur (mit G41/G42, Kompatibilität)
 1: Schruppen ohne Schneidenradiuskorrektur (mit G40)

55820	FRICT_OPT_RADIUS	-	-			
mm	Kreisradius zur Optimierung der Reibkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	0	5000	7/4	M

Beschreibung: MEA_FEED_CIRCLE
 Kreisradius zur Optimierung der Reibkompensation

55821	FRICT_OPT_RADIUS_ROT	-	-			
Grad	Kreisradius zur Optimierung der Reibkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	0	5000	7/4	M

Beschreibung: MEA_FEED_CIRCLE
 Kreisradius zur Optimierung der Reibkompensation

55822	FRICT_OPT_FEED	-	-			
mm/min	Vorschübe zur Optimierung der Reibkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	9	70,140,350,560,700,1060,1410,1770,2120	0	100000	7/4	M

Beschreibung: Settingdatum enthält die Vorschubwerte für die Optimierung der Reibkompensation.

55823	FRICT_OPT_FEED_ROT	-	-			
Umdr/min	Vorschübe zur Optimierung der Reibkompensation bei Rundachsen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	9	0.2,0.4,1.0,1.5,2.0,3.0,3.9,5.0,5.9	0	100	7/4	M

Beschreibung: Settingdatum enthält die Vorschubwerte für die Optimierung der Reibkompensation bei Rundachsen.

55824	FRICT_OPT_STEP	-	-			
-	Schrittnummer bei Optimierung der Reibkompensation	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1000	7/4	M

Beschreibung: Schrittnummer bei Optimierung der Reibkompensation

55826	FRICT_OPT_ACT_STEP	-	-			
-	Aktuelle Schrittnummer bei Optimierung der Reibkompensation	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1000	7/4	M

Beschreibung: Zeigt die aktuelle Schrittnummer bei Optimierung der Reibkompensation an

55828	FRICT_OPT_DIR_MINUS	-	-			
-	Drehrichtung bei Optimierung der Reibkompensation	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M

Beschreibung: Drehrichtung bei Optimierung der Reibkompensation
0= fahren in positive Richtung (G03)
1= fahren in negative Richtung (G02)

55844	GRIND_MEA_KIN_TOL	-	-			
mm	Kinematik vermessen: Toleranz der Kinematikvektoren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/4	U

Beschreibung: Kinematik vermessen: Toleranz der Kinematikvektoren
Beim Kinematik vermessen (CYCLE496) wird geprüft ob die gemessenen Vektoren innerhalb des Toleranzwertes vom Settingdatum \$SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL liegen.

55880	GRIND_CONT_RELEASE_ANGLE	-	-			
Grad	Schleifen - Profilieren: Rückzugswinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	45	0	90	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Winkel festgelegt, um dem beim Profilieren von der Kontur abgehoben wird.

55881	GRIND_CONT_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Schleifen - Profilieren: Rückzugsbetrag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Betrag festgelegt, um dem beim Profilieren in beiden Achsen abgehoben wird.

55884	GRIND_CONT_BLANK_OFFSET	-	-			
mm	Schleifen - Profilieren: Rohteilmaß	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird der Abstand von der Schleifscheibe festgelegt, ab dem beim Profilieren von G0 auf G1 umgeschaltet wird.

2.6 Compile-Zyklen

61516	CC_PROTECT_PAIRS	-	-			
-	Achs-Kollisionsschutz Konfiguration	DWORD	RESET			
-						
-	20	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses MD legt die Achspaare fest, die vor gegenseitiger Kollision zu geschützt werden sollen. Der Eintrag der Maschinenachsnnummer der ersten Achse erfolgt in die 1er und 10er Dekade. Die Nummer der zweiten Maschinenachse ist in die 100er und 1000er Dekade einzutragen.

Beispiel:

`$MN_CC_PROTECT_PAIRS[0] = 1201 ; Achse_1 = 1 Achse_2 = 12`

Durch den Eintrag von Null wird der Kollisionsschutz deaktiviert.

61517	CC_PROTECT_SAFE_DIR	-	-			
-	Achs-Kollisionsschutz. Def. der Freifahrrichtung	DWORD	RESET			
-						
-	20	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Hier wird für beide Achsen eines kollisionsgeschützten Achspaars die jeweilige Freifahrrichtung eingetragen. Der Eintrag in der 1er und 10er Dekade definiert die Freifahrrichtung der ersten Achse. Der Eintrag in der 100er und 1000er Dekade die der zweiten Achse. Ein Wert > 0 bedeutet Freifahren in Plus-Richtung. 0 bedeutet Freifahren in Minus-Richtung.

Der Wert kann nur geändert werden, wenn der Kollisionsschutz für das Achspaar nicht aktiv ist !

61518	CC_PROTECT_OFFSET	-	-			
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Positionsoffset	DOUBLE	RESET			
-						
-	20	0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Positionsoffset für die Kollisionsüberwachung der beiden in MD_60972 definierten Achsen.

Für die Berechnung der Distanz d zwischen den Achsen AX1 und AX2 gilt:

`d = abs(POS[AX1] + $MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] - POS[AX2])`

Die Funktion Achs-Kollisionsschutz sorgt dafür, dass die folgende Bedingung jederzeit eingehalten wird:

`d > $MN_CC_PROTECT_WINDOW+$MN_CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION[n]`

Dabei werden die aktuellen Achsgeschwindigkeiten und das Beschleunigungs/ Bremsvermögen der Achsen berücksichtigt um die Achsen gegebenenfalls rechtzeitig zu bremsen.

Der Wert kann nur geändert werden, wenn der Kollisionsschutz für das Achspaar nicht aktiv ist !

61519	CC_PROTECT_WINDOW	-	-			
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Mindestabstand	DOUBLE	RESET			
-						
-	20	10.0	0.0	10000.0	7/2	M

Beschreibung: Minimaler Abstand, der von den Achsen eingehalten werden muss.

Die Wert kann auch bei aktivem Schutz geändert werden. Die Achsen müssen sich dabei jedoch in sicherer Entfernung voneinander befinden.

61532	CC_PROTECT_DIR_IS_REVERSE	-	-			
-	Achs-Kollisionsschutz. Feststellung der umgekehrten Richtung	DWORD	RESET			
-						
-	20	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die umgekehrte Richtung der Achsen eines kollisionsgeschützten Achspaars festgestellt.

61533	CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION	-	-			
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Mindestabstandsvergrößerung	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	20	0.0	0.0	10000.0	7/2	M

Beschreibung: Vergrößerung des Abstands, der von den Achsen eingehalten werden muss.
Der Wert kann auch bei aktivem Schutz im Teileprogramm geändert werden.

61534	CC_PROTECT_A_DBD_INDEX	-	-			
-	Achs-Kollisionsschutz. Feststellung des \$A_DBD Index	DWORD	RESET			
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M

Beschreibung: Die globale Achsmaske der Achsen, bei den wegen der Verletzung des Schutzfensters die Bremsvorgänge ausgelöst sind, wird auf der Variable \$A_DBD abgebildet. Der Index wird mit diesem Maschinendatum festgelegt. Bei Index -1 wird keine Achsmaske ausgegeben.

61535	CC_PROTECT_OPTIONS	-	-			
-	Achs-Kollisionsschutz Optionen	DWORD	RESET			
-						
-	20	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Dieses MD legt die Zusatzoptionen fest. Es sind folgende Optionen aktivierbar:
Bit 0: Aktivierung des Schutzpaares durch DB3#.DBB24.3 einer Achse des Schutzpaares

62500	CLC_AXNO	-	-			
-	Achszuordnung für die Abstandregelung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-2	CC_MAXNUM_AXES_PER_CHANNEL	7/2	M

Beschreibung: n=0: Deaktiviert die Abstandregelung.
n > 0:
Aktiviert die 1D-Abstandregelung für die Kanalachse mit der unter n angegebenen Achsnummer. Diese Achse darf keine Modulo-Rundachse sein.
n < 0: Aktiviert die 3D-Abstandregelung.
Voraussetzung für die Aktivierung der 3D-Abstandregelung ist, dass mindestens eine der beiden möglichen 5-Achs-Transformationen im Kanal konfiguriert ist.
-1: mit n = -1 wird die erste, mit \$MC_TRAFO_TYPE_n im Kanal konfigurierte 5-Achs-Transformation (16 ≤ TrafoType ≤ 149) für die Abstandregelung ausgewählt.
-2: mit n = -2 wird die zweite im Kanal konfigurierte 5-Achs-Transformation ausgewählt.
Die überlagerte Bewegung wirkt auf die Achsen, die in den ersten drei Elementen von \$MC_TRAFO_AXES_IN_n der angewählten Transformation als Linear-Achsen konfiguriert sind.
Die Konfiguration von 3 und 4-Achs-Transformationen ist zulässig (2D-Abstandregelung).

2.6 Compile-Zyklen

Einschränkung:

- Nur eine der an der Abstandregelung beteiligten Linear-Achsen darf als Masterachse eines Gantry-Verbandes konfiguriert sein.
- Keine Achse der Abstandregelung darf als Slave-Achse eines Gantryverbundes konfiguriert sein.
- Fehlerhafte Konfigurationen werden bei Power On mit dem CLC-Alarm 75000 abgewiesen.

62502	CLC_ANALOG_INPUT	-	-			
-	Analogeingang für die Abstandregelung	DWORD	-			
-						
-	-	1	1	8	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum definiert die Nummer des Analogeingangs, der für den Abstandsensor verwendet wird.
 Abweichend von den im Interpolator realisierten Funktionen (Synchronaktionen) kann der Eingang der Abstandregelung über das PLC-Interface DB10 DBW148ff nicht beeinflusst werden.

62504	CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT	-	-			
-	Eingangsbit-Zuordnung für das Signal "Sensor-Kollision"	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-40	40	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum definiert die Nummer des Digitaleingangs, der für den Kollisionsüberwachung verwendet wird.
 Voraussetzung:
 • Der Abstandsensor verfügt über ein Signal "Sensor-Kollision".
 • Die Nummerierung der Digitaleingänge entspricht der Nummerierung der entsprechenden Systemvariablen: \$A_IN[n], mit n = Nummer des Digitaleinganges.
 • z.B.: 3. Eingang auf dem 2. Eingangsbyte: \$MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT = 11 ; 3 + 1 * 8
 Negative Werte bewirken, dass das entsprechende Eingangssignal intern invertiert verwendet wird (drahtbruchsicher).
 Zur Sensor-Kollisionsüberwachung siehe Kapitel 2.4, /TE1/

62505	CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT	-	-			
mm, Grad	Untere Bewegungsgrenze der Abstandregelung	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	-5.0, -10.0	-1.0e40	0.0	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum besteht aus 2 Feldelementen:
 • CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT[0]
 Über das erste Feldelement wird die untere Begrenzung für die Abweichung der sensorgeführten Maschinenposition von der programmierten Position eingegeben. Wird die Begrenzung erreicht, wird das PLC-Signal DB21.DBX37.4 gesetzt und der CLC-Alarm 75020 ausgegeben.
 • CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT[1]
 Das zweite Feldelement beschränkt den maximal programmierbaren Wert der unteren Bewegungsgrenze.

62506	CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT	-	-			
mm, Grad	Obere Bewegungsgrenze der Abstandregelung	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	+10.0, +40.0	0.0	+1.0e40	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum besteht aus 2 Feldelementen:

- CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT[0]

Über das erste Feldelement wird die obere Begrenzung für die Abweichung der sensorgeführten Maschinenposition von der programmierten Position gesetzt.

Wird die Begrenzung erreicht, wird das PLC-Signal DB21.DBB37.5 gesetzt und der CLC-Alarm 75021 ausgegeben.

- CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT[1]

Das zweite Feldelement beschränkt den maximal programmierbaren Wert der oberen Bewegungsgrenze.

62508	CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK	-	-
-	Spezielle Funktionen und Betriebsarten CLC	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x3	-
			7/2
			M

Beschreibung:

Bit 0 und Bit 1:

Alarmreaktion bei Erreichen der CLC-Bewegungsgrenzen: Dieses Maschinendatum konfiguriert die Alarmreaktion bei Erreichen der mit MD62505 und MD62506 gesetzten bzw. mit CLC_LIM programmierten Bewegungsgrenzen.

Bit 0 = 0: Alarm 75020 stoppt die Programmausführung nicht. Der Alarm kann mit der Cancel-Taste quittiert werden.

Bit 0 = 1: Alarm 75020 stoppt die Programmausführung an der unteren Grenze. Der Alarm kann nur mit Reset quittiert werden.

Bit 1 = 0: Alarm 75021 stoppt die Programmausführung nicht. Der Alarm kann mit der Cancel-Taste quittiert werden.

Bit 1 = 1: Alarm 75021 stoppt die Programmausführung an der oberen Grenze. Der Alarm kann nur mit Reset quittiert werden.

Bit 4:

Betrieb als Online-Werkzeuiglängenkorrektur in Orientierungsrichtung

Bit 4 = 0: Die Abstandregelung arbeitet normal.

Bit 4 = 1: Der Analogeingang gibt nicht wie im Abstandregelungsbetrieb eine Geschwindigkeit, sondern direkt eine Versatzposition vor. In diesem Fall wird die Ordinate der angewählten Sensorkennlinie \$MC_CLC_SENSOR_VELO_TABLE_x in der Einheit mm bzw. inch anstatt mm/min (inch/min) interpretiert.

Diese Betriebsart kann zu Testzwecken und für die Realisierung einer 3D-Werkzeuiglängenkorrektur verwendet werden. Der Analogwert wird dabei nicht im Lagereglertakt sondern im Interpolationstakt eingelesen. In dieser Betriebsart ist auch die normale Beeinflussung bzw. Vorgabe der Analogwerte von der PLC über DB10.DBW148 ff. möglich. Der verwendete Eingang muß über folgendes Maschinendatum aktiviert sein: MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS

Bit 5:

Modus für Schnellabheben im Lageregeltakt.

Bit 5 = 0: Die Abstandregelung arbeitet normal.

Bit 5 = 1: Der Analogeingang ist unwirksam. Wird der mit dem MD62504 konfigurierte digitale Eingang aktiviert (evtl. invertiert), startet im selben Lageregeltakt eine Abhebe-Bewegung, die einer analogen Signalvorgabe von +10V bei Betrieb als "Online-Werkzeuiglängen-Korrektur" (siehe Bit 4) entspricht.

Das digitale Eingangssignal, das die Abhebe-Bewegung startet, ist nicht über die PLC beeinflussbar. Zusätzlich zur Reaktion im Lageregler findet die Behandlung des Eingangs "Sensor-Kollision" mit nachfolgendem Stop der Bahnbewegung im Interpolator statt. Dieser Signalzweig kann von der PLC über die Standard-Signale DB10.DBB0 ff. beeinflusst werden.

Bit 8:

Modus für Alarmausgabe bei Erreichen der unteren Bewegungsgrenze.

Bit 8 = 0: Es wird der Alarm 75020 ausgegeben.

2.6 Compile-Zyklen

Bit 8 = 1: Es wird kein Alarm 75020 ausgegeben, wenn die Alarmreaktion bei Erreichen der CLC-Bewegungsgrenzen (Bit0) ohne Stop der Programmausführung projiziert wurde:
 Bit 0 = 0

Bit 9:
 Modus für Alarmausgabe bei Erreichen der oberen Bewegungsgrenze.
 Bit 9 = 0: Es wird der Alarm 75021 ausgegeben.
 Bit 9 = 1: Es wird kein Alarm 75021 ausgegeben, wenn die Alarmreaktion bei Erreichen der CLC-Bewegungsgrenzen (Bit0) ohne Stop der Programmausführung projiziert wurde:
 Bit 1 = 0

Bit 14:
 Synchronisation der Startposition bei einachsiger Abstandregelung.
 Bit 14 = 0: Ist die Abstandregelung nur für eine Achse konfiguriert (MD62500), wird beim Abschalten der Abstandregelung mit CLC(0) nur für dieser Achse die aktuelle Istposition als Startposition des nächsten Teileprogrammsatzes synchronisiert.
 Bit 14 = 1: Ist die Abstandregelung nur für eine Achse konfiguriert (MD62500), wird beim Abschalten der Abstandregelung mit CLC(0) für alle Achsen die aktuellen Istpositionen als Startpositionen des nächsten Teileprogrammsatzes synchronisiert.
 Diese Einstellung ist nur für die Anwendungen nötig, bei denen eine einachsige Abstandregelung zusammen mit einer 3/4/5-Achs-Transformation verwendet wird (z.B. Rohrschneiden mit drehendem Werkstück) und beim ersten Bewegungssatz nach CLC(0) in der CLC-Achse ein Achssprung oder der Alarm: "Kanal %1 Achse %2 Systemfehler 550010" auftritt.

62510	CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1	-	-
V	Koord. Spannung Sensorkennlinie 1	DOUBLE	RESET
-			
-	2	-10.0, 10.0, 0.0, 0.0, 0.0	-10.0
		10.0	7/2
			M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum werden die Spannungswerte der Sensorkennlinie 1 definiert. Der zugehörige Geschwindigkeitswert ist einzutragen unter dem selben Index i des Maschinendatums:

```
MD62511 $MC_CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1[i]
```

Im einfachsten Fall ist es ausreichend die Kennlinie über zwei Stützpunkte als symmetrische Gerade durch den Nullpunkt zu definieren:

Beispiel:

- \$MC_CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1[0] = -10.0 ; Volt
- \$MC_CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1[1] = 10.0 ; Volt
- \$MC_CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1[0] = 500.0 ; mm/min
- \$MC_CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1[1] = -500.0 ; mm/min

Alle im Beispiel nicht verwendeten Feldelemente der Maschinendaten sind mit dem Wert 0.0 zu besetzen.

Erzeugt die definierte Sensor-Kennlinie den falschen Regelsinn d.h. nach dem Einschalten der Abstandregelung "flieht" der Sensor vor dem Werkstück, kann der Regelsinn entweder durch Umpolen des Sensorsignals an der Peripheriebaugruppe oder durch Vorzeichenänderung der Spannungswerte im Maschinendatum korrigiert werden.

Hinweise zur Definition der Sensor-Kennlinie:

- Ein Punkt mit dem Geschwindigkeitswert 0 darf nicht am Ende der Tabelle stehen.
- Die Kennlinie muß monoton sein, d.h. die Werte der Geschwindigkeit über der Spannung dürfen entweder nur ansteigen oder nur abfallen.
- Die Kennlinie darf keine Sprünge im Geschwindigkeitsverlauf aufweisen d.h. es dürfen nicht verschiedenen Geschwindigkeiten zum selben Spannungswert definiert sein.
- Die Kennlinie muß mindestens zwei Stützpunkte besitzen.
- Es dürfen nicht mehr als 5 Stützpunkte (3 bei 840D vor SW 5.3) mit positiver bzw. mit negativer Geschwindigkeit eingegeben werden.
- Kennlinien, die nicht genau durch den Nullpunkt gehen, beeinflussen u.U. die am Abstandsensor eingestellte Abstandnormierung.

62511	CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1			-	-	
mm/min	Koord. Geschwindigkeit Sensorkennlinie 1			DOUBLE	RESET	
-						
-	2	2000.0/60.0, -2000.0/60.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum werden die Geschwindigkeitswerte der Sensorkennlinie 1 definiert. Der zugehörige Spannungswert ist einzutragen unter demselben Index i des Maschinendatums:

MD62510 \$MC_CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1[i]

Weitere Informationen zur Kennliniendefinition sind der Beschreibung des Maschinendatums MD62510 zu entnehmen.

62512	CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_2			-	-	
V	Koord. Spannung Sensorkennlinie 2			DOUBLE	RESET	
-						
-	2	-10.0, 10.0, 0.0, 0.0, 0.0	-10.0	10.0	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum werden die Spannungswerte der Sensorkennlinie 2 definiert.

Weitere Informationen zur Kennliniendefinition sind der Beschreibung des Maschinendatums MD62510 zu entnehmen.

62513	CLC_SENSOR_VELO_TABLE_2			-	-	
mm/min	Koord. Geschwindigkeit Sensorkennlinie 2			DOUBLE	RESET	
-						
-	2	2000.0/60.0, -2000.0/60.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum werden die Spannungswerte der Sensorkennlinie 2 definiert.

Weitere Informationen zur Kennliniendefinition sind der Beschreibung des Maschinendatums MD62510 zu entnehmen.

62516	CLC_SENSOR_VELO_LIMIT			-	-	
%	Geschwindigkeit der Abstandregel-Bewegung			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	100.0	-200.0	200.0	7/2	M

Beschreibung: 1D-Abstandsregelung:

Über das Maschinendatum wird die maximale Verfahrensgeschwindigkeit der überlagerten Regelbewegung als Prozentwert der maximal verbleibenden Rest-Achsgeschwindigkeit vom Maximalwert (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO[AX#]) der abstandsgeregelten Achse definiert:

2D/3D-Abstandsregelung:

2.6 Compile-Zyklen

Bei 2D- bzw. 3D-Abstandregelung wird als Bezugswert die maximale Geschwindigkeit der langsamsten abstandgeregelten Achse multipliziert mit Wurzel aus 2 bzw. mit Wurzel aus 3 verwendet.

62517	CLC_SENSOR_ACCEL_LIMIT	-	-			
%	Beschleunigung der Abstandregel-Bewegung	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	100.0	0.0	200.0	7/2	M

Beschreibung: 1D-Abstandregelung:
 Über das Maschinendatum wird die maximale Beschleunigung der überlagerten Regelbewegung als Prozentwert der maximal verbleibenden Rest-Achsbeschleunigung vom Maximalwert (MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL[AX#]) der folgenden abstandgeregelten Achse definiert:
 2D/3D-Abstandregelung:
 Bei 2D- bzw. 3D-Abstandregelung wird als Bezugswert die maximale Beschleunigung der langsamsten abstandgeregelten Achse multipliziert mit Wurzel aus 2 bzw. mit Wurzel aus 3 verwendet.

62520	CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL	-	-			
mm, Grad	Pos.-Toleranz für Zustand "CLC-Stillstand"	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.05	0.0	1.0e40	7/2	M

Beschreibung: Bei aktiver Abstandregelung müssen zur Erreichung der Genauhaltbedingung (G601/G602) nicht nur die an der programmierten Verfahrensbewegung beteiligten Achsen, sondern auch die abstandgeregelten Achsen ihre Genauhaltbedingungen erreicht haben.
 Die Genauhaltbedingung der Abstandregelung wird definiert über ein Positionsfenster und eine Verweilzeit:
 • MD62520 \$MC_CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL
 • MD62521 \$MC_CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME
 Befindet sich die Abstandregelung bzw. die abstandgeregelten Achsen für die parametrisierte Verweilzeit innerhalb der Positionstoleranz, ist die Genauhaltbedingung der Abstandregelung erfüllt.
 Einstellhinweise:
 Sollte die Abstandregelung das parametrisierte Positionsfenster über die entsprechende Verweilzeit nicht halten können, so wird in bestimmten Situationen folgender Alarm angezeigt:
 • Alarm "1011 Kanal Kanalnummer Systemfehler 140002"
 Zur Vermeidung bzw. bei Auftreten des Alarms, sind folgende Maßnahmen durchzuführen:
 1. Die Abstandregelung mit dem typischen Bearbeitungsabstand des Abstandssensors zu einem dünnen Blech einschalten.
 2. So gegen das Blech klopfen, dass der Laserkopf sichtbare Ausgleichsbewegungen ausführt. Ist die Ausgleichsbewegung abgeschlossen, sollte das Blech nicht mehr berührt werden.
 3. "Flackert" nach dem Klopfen oder nach Freigabe des Prozessgases das Nahtstellensignal DB3x.DBX60.7 (Position erreicht mit Genauhalt fein), sind folgende Maschinendaten anzupassen:
 - MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE (erhöhen)
 - MD62520 \$MC_CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL(erhöhen)
 - MD62521 \$MC_CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME (verkürzen)
 Die Änderungen der Maschinendaten werden erst nach NCK-RESET wirksam. Die Abstandregelung muss nach dem Hochlauf der NC eventuell erneut eingeschaltet werden.

62521	CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME	-	-			
s	Wartezeit für "CLC-Stillstand"	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.1	0.0	1.0e40	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum wird die Verweilzeit für das Erreichen der Genauhaltbedingung der Abstandregelung definiert.

Die korrespondierende Positionstoleranz ist einzutragen im Maschinendatum:

- MD62520 \$MC_CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL

Weitere Informationen zur Genauhaltbedingung der Abstandregelung ist der Beschreibung des Maschinendatums MD62520 zu entnehmen.

Korrespondierend mit:

Die eingestellte Verweilzeit darf nicht länger sein als die über das folgende Maschinendatum parametrisierte maximale Wartezeit auf das Erreichen der Genauhaltbedingung:

- MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME

62522	CLC_OFFSET_ASSIGN_ANAOUT	-	-			
-	Zuordnung interner Zusatz-Analogwert zum Sensorsignal	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-1020008 , -8	1020008 , 8	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum definiert die Nummer des Analogausgangs, dessen Ausgangswert von der Eingangsspannung des Abstandssensors subtrahiert wird.

Die Nummerierung des Analogausgangs entspricht der Nummerierung der entsprechenden Systemvariablen: \$A_OUTA[n], mit n = Nummer des Analogausgangs.

Der Analogausgang kann über die Variable \$A_OUTA[n] sowohl satzsynchron aus einem Teileprogramm als auch asynchron über eine Synchronaktionen verwendet werden.

62523	CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT	-	-			
-	Zuordnung Digitalausgang Verriegelung CLC	DWORD	POWER ON			
-						
-	2	0, 0	-40	40	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum besteht aus 2 Feldelementen:

- CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT[0]

Über das erste Feldelement wird der digitale Ausgang definiert, über den die negative Bewegungsrichtung der Abstandregelung blockiert werden kann.

- CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT[1]

Über das zweite Feldelement wird der digitale Ausgang definiert, über den die positive Bewegungsrichtung der Abstandregelung blockiert werden kann.

Durch Eingabe der negierten Ausgangsnummer wird die Auswertung des Schaltsignales invertiert.

Beispiel:

Digitalausgang 1 (\$A_OUT[1]) soll die negative Bewegungsrichtung, Digitalausgang 2 (\$A_OUT[2]) soll die positive Bewegungsrichtung blockieren:

- MD62523 \$MC_CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT[0] = 1
- MD62523 \$MC_CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT[1] = 2

Über die entsprechenden Systemvariablen kann satzsynchron im Teileprogramm bzw. asynchron über Synchronaktionen die Blockade der jeweiligen Bewegungsrichtung ein- bzw. ausgeschaltet werden:

- Blockade der negativen Bewegungsrichtung EIN / AUS: \$A_OUT[1] = 1 / 0
- Blockade der positiven Bewegungsrichtung EIN / AUS: \$A_OUT[2] = 1 / 0

2.6 Compile-Zyklen

mit Schaltsignal-Invertierung (MD62523 \$MA_CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT[0] = -1):
 Blockade der negativen Bewegungsrichtung EIN / AUS: \$A_OUT[1] = 0 / 1

62524	CLC_ACTIVE_AFTER_RESET	-	-			
-	Abstandregelung nach RESET aktiv	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: 1D-Abstandregelung:
 Über das Maschinendatum wird das RESET-Verhalten (Programmende-RESET oder NC-RESET) der 1D-Abstandregelung parametrisiert.

- CLC_ACTIVE_AFTER_RESET = 0: Bei RESET wird die Abstandregelung wie mit dem Teileprogrammbehl CLC(0) ausgeschaltet.
- CLC_ACTIVE_AFTER_RESET = 1: Bei RESET behält die Abstandregelung ihren aktuellen Aktivierungszustand bei.

3D-Abstandregelung:
 Das Maschinendatum wirkt nicht mit der 3D-Abstandregelung. Die Abstandregelung wird in diesem Fall bei RESET immer ausgeschaltet.

62525	CLC_SENSOR_FILTER_TIME	-	-			
s	Zeitkonstante der PT1-Filterung des Sensor	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	10.0	7/2	M

Beschreibung: Über das Maschinendatum wird die Zeitkonstante des PT1-Filters der Abstandregelung (entspricht einem RC-Glied) parametrisiert.

Mit dem PT1-Filter können höherfrequente Rauschanteile im Eingangssignal des Abstandssensors abgeschwächt werden.

Die Wirkung des Filters kann über die funktionsspezifischen Anzeigedaten (siehe Kapitel 2.7, /TE1/) beobachtet werden.

Ein Wert von Null schaltet das Filter vollständig aus.

Hinweis:
 Jede zusätzliche Zeitkonstante reduziert die maximal erzielbare Dynamik des überlagerten Regelkreises.

62528	CLC_PROG_ORI_AX_MASK	-	-			
-	Achsmaske für CLC mit freier Richtungsvorgabe	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jedes Bit der Achsmaske bezieht sich, entsprechend seinem Bitindex n, auf die Kanalachse[n+1]. Es dürfen nur genau 3 Bits, entsprechend den drei Richtungsachsen des Kompensationsvektors, gesetzt werden. Die Bits werden in aufsteigender Reihenfolge ausgewertet.

Die erste so parametrisierte Kanalachse entspricht der X-Koordinate des Kompensationsvektors. Die zweite Kanalachse der Y-Koordinate, usw.

62529	CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE	-	-			
Grad	Grenzwinkel für CLC mit freier Richtungsvorgabe	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	45.0	0.0	180.0	7/2	M

Beschreibung: Zulässiger Grenzwinkel zwischen der Werkzeugorientierung und der per Zusatzachsen frei definierten CLC-Richtung.

62530	CLC_PROG_ORI_ANGLE_AC_PARAM	-	-			
-	Index der Anzeigevariablen für den aktuellen Differenzwinkel	DWORD	RESET			
-						
-	-	-1	-1	20000	7/2	M

Beschreibung: Index n der Systemvariablen \$AC_PARAM[n] in der der aktuelle Differenzwinkel zwischen der Werkzeugorientierung und der CLC-Richtung ausgegeben wird.

62560	FASTON_NUM_DIG_OUTPUT	-	-			
-	Konfiguration des Schaltsignal-Ausgangs	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	4	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ordnet die Nummer des digitalen Onboard-Ausgangs (1...4) der NCU zu, auf dem das schnelle Schaltsignal ausgegeben wird.
Mit 0 wird die Ausgabe des Schaltsignals deaktiviert.

62561	FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC	-	-			
-	fehlt noch	DWORD	NEW CONF			
-						
-	2	0, 0	-5000	5000	7/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum erlaubt die Vorgabe von Zeitkorrekturwerten getrennt für die Ein- und die Ausschaltflanke des schnellen Schaltsignals.
\$MC_FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC[0] Zeitkorrektur der Einschaltflanke
\$MC_FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC[1] Zeitkorrektur der Ausschaltflanke
Negative Werte erzeugen einen zeitlichen Vorhalt der Signalausgabe. Positive Werte bewirken eine verzögerte Ausgabe. Vorhalt oder Verzögerung dienen zur Kompensation externer Schaltverzögerungen. Die Werte sind empirisch zu ermitteln und sollten nicht größer als einige 100 Mikrosekunden sein. Werte, die größer als ca. ein halber Lagereglertakt sind, wirken eventuell nicht korrekt.

62571	RESU_RING_BUFFER_SIZE	-	-			
-	RESU Größe des Ringpuffers (Satzpuffer)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1000	10	1000000	7/2	M

Beschreibung: Der Satzpuffer enthält die geometrische Information des Teileprogramms. Der im Maschinendatum eingegebene Wert entspricht der Anzahl der protokollierbaren Teileprogrammätze (32 Byte / Teileprogrammätze). Die Größe des Satzpuffers entspricht der Anzahl der retracefähigen Sätze.

62572	RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM	-	-			
%	RESU Anteil des parametrisierten Heap-Speichers	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	100.0	1.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: Die Gesamtgröße des Heap-Speichers, der allen aktiven Compile-Zyklen zur Verfügung steht, wird parametrisiert durch das kanalspezifische Maschinendatum 28105
\$MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM
Über das RESU-Maschinendatum kann der Anteil des Heap-Speichers begrenzt werden, den RESU maximal verwenden soll.

2.6 Compile-Zyklen

62573	RESU_INFO_SA_VAR_INDEX	-	-			
-	RESU Indizes der benutzten Synchronaktionsvariablen	DWORD	POWER ON			
-						
-	2	-1	-1	10000	7/2	M

Beschreibung: Reserviert. Maschinendatum darf nicht benutzt werden.

62574	RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK	-	-			
-	RESU parametrierbares Verhalten	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	0x0	0x0f	7/2	M

Beschreibung: Mit Bit-Einstellungen parameterierbares Verhalten der Funktion RESU:

Bit 0: Reserviert. Darf nicht benutzt werden.

Bit 1:

Bit 1 = 0: (Default) Das RESU-Hauptprogramm CC_RESU.MPF wird im dynamischen Speicherbereich der NC (DRAM) angelegt (empfohlene Einstellung)

Bit 1 = 1: Das RESU-Hauptprogramm CC_RESU.MPF wird im gepufferten Teileprogrammspeicher der NC (SRAM) angelegt.

Bit 2:

Bit 2 = 0: (Default)
Die folgenden RESU-spezifischen Unterprogramme werden als Anwender-Zyklen angelegt:

- CC_RESU_INI.SPF
- CC_RESU_END.SPF
- CC_RESU_BS_ASUP.SPF
- CC_RESU_ASUP.SPF

Bit 2 = 1: (empfohlene Einstellung)
Die RESU-spezifischen Unterprogramme (siehe oben) werden als Hersteller-Zyklen angelegt.

Bit 3:

Bit 3 = 0: (Default)
Keine Auswirkungen (siehe unten Bit 3 = 1).

Bit 3 = 1: (empfohlene Einstellung, falls Bit 2 = 1)
Werden die RESU-spezifischen Unterprogramme (siehe oben) als Hersteller-Zyklen angelegt und sind im Hochlauf der NC dennoch RESU-spezifische Unterprogramme als Anwender-Zyklen vorhanden, so werden diese ohne Rückfrage gelöscht.

62575	RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK_2	-	-			
-	RESU zusätzlich parametrierbares Verhalten	DWORD	RESET			
-						
-	-	0x0	0x0	0x01	7/2	M

Beschreibung: Mit Bit-Einstellungen parameterierbares Verhalten der Funktion RESU:

Bit 0:

Bit 0 = 0: (Default)
Zum Wiederaufsetzen wird ein Satzsuchlauf mit Berechnung an der Kontur, beginnend am Teileprogrammmanfang, verwendet (empfohlene Einstellung).

Bit 0 = 1: Zur Beschleunigung des Wiederaufsetzen werden 2 verschiedene Satzsuchlauftypen verwendet:

- Vom Teileprogrammanfang bis zum letzten Hauptsatz: Satzsuchlauf ohne Berechnung
- Vom letzten Hauptsatz bis zum aktuellen Teileprogrammsatz: Satzsuchlauf mit Berechnung an der Kontur

62580	RESU_WORKING_PLANE	-	-			
-	RESU Festlegung der Arbeitsebene	DWORD	NEW CONF			
-						
-		1	1	3	7/2	M

Beschreibung: Diese Maschinendaten definieren die Arbeitsebene für die 2-dim. Funktion RESU. Folgende Einstellungen sind möglich:

- 1: für Arbeitsebene G17 (erste und zweite Geometrieachse)
- 2: für Arbeitsebene G18 (erste und dritte Geometrieachse)
- 3: für Arbeitsebene G19 (zweite und dritte Geometrieachse)

62600	TRAF06_KINCLASS	-	-			
-	Kinematikklasse	DWORD	NEW CONF			
-						
-		1	1	2	7/2	M

Beschreibung: Folgende Kinematikklassen sind angebar:

- Standardtransformation: 1
- Sondertransformation: 2

62601	TRAF06_AXES_TYPE	-	-			
-	Achstyp für Transformation [Achse-Nr.]: 0...5	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 1, 1, 3, 3, 3	1	4	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den in der Transformation verwendeten Achstyp. Folgende Achstypen sind angebar:

- Linearachse: 1
- Dreieck-/Trapez-Spindelantrieb: 2
- rotatorische Achse: 3 (4)

62602	TRAF06_SPECIAL_KIN	-	-			
-	Sonderkinematik-Typ	DWORD	NEW CONF			
-						
-		1	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Typ der Sonderkinematik. Folgende Sonderkinematiken sind verfügbar:

- keine Sonderkinematik:1
- Gelenkarm 5-Achser mit Kopplung Achse 2 auf Achse 3: 2
- 2-Achser Scara mit Zwangskopplung auf Werkzeug: 3
- 3-Achser Scara mit Freiheitsgrade X, Y, A: 4
- 2-Achser Gelenkarm mit Kopplung Achse 1 auf Achse 2: 5
- 2-Achser Gelenkarm ohne Kopplung Achse 1 auf Achse 2: 8
- 4-Achser Scara mit Kopplung Achse 1 auf Achse 2: 7

2.6 Compile-Zyklen

62603	TRAF06_MAIN_AXES	-	-			
-	Grundachsenkennung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	7	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Typ der Grundachsenanordnung. Als Grundachsen bezeichnet man normalerweise die ersten 3 Achsen.

Folgende Grundachsenanordnungen sind enthalten:

- SS (Portal): 1
- CC (Scara): 2
- NR (Gelenkarm): 3
- SC (Scara): 4
- RR (Gelenkarm): 5
- CS (Scara): 6
- NN (Gelenkarm): 7

62604	TRAF06_WRIST_AXES	-	-			
-	Handachsenkennung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	6	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Typ der Roboterhand. Als Roboterhand bezeichnet man normalerweise die Achsen 4 bis 6.

Folgende Handtypen sind enthalten:

- keine Hand: 1
- Zentralhand: 2
- Schräghand: 3
- Winkelhand: 5
- Winkelschräghand: 6

62605	TRAF06_NUM_AXES	-	-			
-	Anzahl der transformierten Achsen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	3	2	6	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Anzahl der Achsen, die in die Transformation eingehen.

Im Paket 2.3 (810D) bzw. 4.3 (840D) werden Kinematiken mit maximal 5 Achsen unterstützt.

62606	TRAF06_A4PAR	-	-			
-	Achse 4 parallel / antiparallel zu letzter Grundachse	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet, ob die 4. Achse parallel / antiparallel zur letzten rotatorischen Grundachse ist.

Dieses Maschinendatum ist nur relevant für Kinematiken mit mehr als 3 Achsen.

- Achse 4 ist parallel / antiparallel: 1
- Achse 4 ist nicht parallel: 0

62607	TRAF06_MAIN_LENGTH_AB			-	-	
mm	Grundachslängen A und B, n = 0...1			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	0,0, 500,0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Grundachslängen A und B. Diese Längen sind für jeden Grundachstyp speziell definiert.

- n = 0: Grundachslänge A
- n = 1: Grundachslänge B

62608	TRAF06_TX3P3_POS			-	-	
mm	Anbringung der Hand (Positionsanteil), n = 0...2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Positionsanteil des Frames TX3P3, das die Grundachsen mit der Hand verbindet.

- Index 0: x-Komponente
- Index 1: y-Komponente
- Index 2: z-Komponente

62609	TRAF06_TX3P3_RPY			-	-	
Grad	Anbringung der Hand (Rotationsanteil), n = 0...2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Orientierungsanteil des Frames TX3P3, das die Grundachsen mit der Hand verbindet.

- Index 0: Drehung um RPY-Winkel A
- Index 1: Drehung um RPY-Winkel B
- Index 2: Drehung um RPY-Winkel C

62610	TRAF06_TFLWP_POS			-	-	
mm	Frame zw. Handpkt.- u. Flanschkoordinatensys., n = 0...2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Positionsanteil des Frames TFLWP, das den Handpunkt mit dem Flansch verbindet.

- Index 0: x-Komponente
- Index 1: y-Komponente
- Index 2: z-Komponente

62611	TRAF06_TFLWP_RPY			-	-	
Grad	Frame zw. Handpunkt- u. Flanschkoordinatensys., n = 0...2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Orientierungsanteil des Frames TFLWP, das den Handpunkt mit dem Flansch verbindet.

- Index 0: Drehung um RPY-Winkel A
- Index 1: Drehung um RPY-Winkel B
- Index 2: Drehung um RPY-Winkel C

2.6 Compile-Zyklen

62612	TRAF06_TIRORO_POS	-	-
mm	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0..2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Positionsanteil des Frames TIRORO, das das Basiskoordinatensystem mit dem internen Transformationskoordinatensystem verbindet.

- Index 0: x-Komponente
- Index 1: y-Komponente
- Index 2: z-Komponente

62613	TRAF06_TIRORO_RPY	-	-
Grad	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0..2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Orientierungsanteil des Frames TIRORO, das das Basiskoordinatensystem mit dem internen Transformationskoordinatensystem verbindet.

- Index 0: Drehung um RPY-Winkel A
- Index 1: Drehung um RPY-Winkel B
- Index 2: Drehung um RPY-Winkel C

62614	TRAF06_DHPAR4_5A	-	-
mm	Parameter A zur Projektierung der Hand, n = 0..1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	-

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge a.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

62615	TRAF06_DHPAR4_5D	-	-
mm	Parameter D zur Projektierung der Hand, n = 0..1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	-

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge d.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

62616	TRAF06_DHPAR4_5ALPHA	-	-
Grad	Parameter ALPHA zur Projektierung der Hand, n = 0..1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	-90.0, 90.0	-

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkel alpha.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

62617	TRAF06_MAMES	-	-
-	Verschiebung math. zu mech. Nullpunkt [Achse-Nr.]: 0..5	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann eine Anpassung des Nullpunkts für eine rotatorische Achse an den über die Transformation vorgegebenen mathematischen Nullpunkt vorgegeben werden.

Die Verschiebung ist hierbei ausgehend vom mechanischen Nullpunkt bezogen auf die mathematisch positive Drehrichtung der Achse einzutragen.

62618	TRAF06_AXES_DIR	-	-			
-	Anpassung der phys. u. math. Drehrichtung [Achs-Nr.]: 0...5	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1	-1	1	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann die mathematische der physikalischen Drehrichtung der Achsen angepasst werden.

- +1: Drehrichtung ist gleich
- -1: Drehrichtung ist verschieden

62619	TRAF06_DIS_WRP	-	-			
mm	Mittlerer Abstand des Handpunkts zur Singularität	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	10.0	0.00001	999999.9999	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann ein Grenzwert für den Abstand des Handpunkts zur Singularität eingegeben werden.

Nicht wirksam!

62620	TRAF06_AXIS_SEQ	-	-			
-	Umordnung von Achsen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 2, 3, 4, 5, 6	1	6	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann eine Vertauschung der Reihenfolge der Achsen vorgenommen werden, um eine Kinematik intern in eine Standardkinematik überzuführen.

62621	TRAF06_SPIN_ON	-	-			
-	Dreiecks- oder Trapez-Spindeln vorhanden	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet ob Dreiecksspindeln oder Trapezverbindungen vorhanden sind.

- 0: keine vorhanden
- 1: vorhanden

Diese Funktion wird momentan nicht unterstützt.

MD62621 muss auf 0 gesetzt werden. Die Maschinendaten MD62622 bis MD62628 sind damit nicht wirksam!

62622	TRAF06_SPIND_AXIS	-	-			
-	Achse auf die die Dreiecksspindel wirkt, n = 0...2	DWORD	NEW CONF			
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet auf welche Achse eine Dreiecksspindel wirkt. Es können maximal 3 Dreiecksspindel vorhanden sein.

- n = 0: 1. Dreiecksspindel
- n = 1: 2. Dreiecksspindel
- n = 2: 3. Dreiecksspindel

2.6 Compile-Zyklen

62623	TRAF06_SPINDLE_RAD_G	-	-
mm	Länge G für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge G für die n-te Dreiecksspindel.

62624	TRAF06_SPINDLE_RAD_H	-	-
mm	Länge H für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge H für die n-te Dreiecksspindel.

62625	TRAF06_SPINDLE_SIGN	-	-
-	Vorzeichen für Dreiecksspindel, n = 0...2	DWORD	NEW CONF
-			
-	3	1, 1, 1	-1
			1 7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet das Vorzeichen zur Drehrichtungsanpassung für die n-te Dreiecksspindel.

62626	TRAF06_SPINDLE_BETA	-	-
Grad	Winkelversatz für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Versatzwinkel b zur Anpassung des Nullpunkts für die n-te Dreiecksspindel.

62627	TRAF06_TRP_SPIND_AXIS	-	-
-	über Trapezspindel angetriebene Achsen, n = 0...1	DWORD	NEW CONF
-			
-	2	0, 0	-
			7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet welche Achsen über eine Trapezverbindung angetrieben werden.

- n = 0: über Trapez angetriebene Achse
- n = 1: koppelnde Achse

62628	TRAF06_TRP_SPIND_LEN	-	-
mm	Trapezlängen, n = 0...3	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	4	0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum gibt die Längen der Trapezverbindung an.

62629	TRAF06_VELCP	-	-
mm/min	kartesische Geschwindigkeit [Nr.]: 0...2	DOUBLE	SOFORT
-			
-	3	600000.0, 600000.0, 600000.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann für Verfahrssätze mit G0 eine Geschwindigkeitsvorgabe für die kartesischen Richtungen vorgegeben werden.

- n = 0: Geschwindigkeit in x-Richtung
- n = 1: Geschwindigkeit in y-Richtung
- n = 2: Geschwindigkeit in z-Richtung

62630	TRAF06_ACCCP			-	-	
m/s ²	kartesische Beschleunigungen [Nr.]: 0...2			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	3	0.5, 0.5, 0.5	0.001	100000	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann für Verfahrssätze mit G0 eine Beschleunigungsvorgabe für die kartesischen Richtungen vorgegeben werden.

- n = 0: Beschleunigung in x-Richtung
- n = 1: Beschleunigung in y-Richtung
- n = 2: Beschleunigung in z-Richtung

62631	TRAF06_VELORI			-	-	
Umdr/min	Orientierungswinkel Geschwindigkeiten [Nr.]: 0...2			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	3	1.6666, 1.6666, 1.6666	-	-	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann für Verfahrssätze mit G0 eine Geschwindigkeitsvorgabe für die Orientierungswinkel vorgegeben werden.

- n = 0: Geschwindigkeit Winkel A
- n = 1: Geschwindigkeit Winkel B
- n = 2: Geschwindigkeit Winkel C

62632	TRAF06_ACCORI			-	-	
Umdr/s ²	Orientierungswinkel-Beschleunigungen [Nr.]: 0...2			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	3	0.00277, 0.00277, 0.00277	0.001	100000	7/2	M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum kann für Verfahrssätze mit G0 eine Beschleunigungsvorgabe für die Orientierungswinkel vorgegeben werden.

- n = 0: Beschleunigung Winkel A
- n = 1: Beschleunigung Winkel B
- n = 2: Beschleunigung Winkel C

62634	TRAF06_DYN_LIM_REDUCE			-	-	
-	Reduzierfaktor für Geschwindigkeitsregler			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0	0.001	1.0	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann eine Reserve für die maximale Geschwindigkeit vorgegeben werden, damit eine Überehöhung der Geschwindigkeit durch den Geschwindigkeitsregler nicht zu einem Überschreiten der maximalen Geschwindigkeit führt.

Der Wert ist als Faktor zu sehen, der auf die maximale Geschwindigkeit wirkt.

62635	TRAF06_VEL_FILTER_TIME			-	-	
s	Zeitkonstante für Geschwindigkeitsregler			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.024	0.0	100.0	7/2	M

2.6 Compile-Zyklen

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann die Zeitkonstante für den Geschwindigkeitsregler im Interpolator eingestellt werden. Hiermit kann ein Schwingen des Reglers verhindert werden.

62636	TRAF06_TFL_EXT_RPY	-	-			
Grad	Frame zur Verdrehung des Flanschkoordinatensystems., n = 0..2	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Bei einer Maschine mit 5 Achsen ist es bisher vorgeschrieben, das Flanschkoordinatensystem so auszurichten, dass sich eine Werkzeugorientierung in X-Richtung ergibt (Robotik-Konvention).
 Mit dem Maschinendatum TRAF06_TFL_EXT_RPY kann das Flanschkoordinatensystem so ausgerichtet werden, dass sich bei einer Maschine mit 5 Achsen eine Werkzeugrichtung nach NC-Konvention (Werkzeugorientierung in Z-Richtung) ergibt.

- Index 0: Drehung um RPY-Winkel A
- Index 1: Drehung um RPY-Winkel B
- Index 2: Drehung um RPY-Winkel C

62637	TRAF06_TOOL_DIR	-	-			
-	Definition der Werkzeugrichtung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Werkzeugrichtung bei einer Maschine mit 5/6 Achsen

- 0: Werkzeugrichtung ist X-Richtung (Robotik-Konvention)
- 1: Werkzeugrichtung ist Z-Richtung (NC-Konvention)

Dieses Maschinendatum hat auch Einfluß darauf, wie die Drehreihenfolge der virtuellen Orientierungsachsen in der Handling Transformation interpretiert und verrechnet wird.

- 0: Drehreihenfolge: 1. Drehung um Z, 2. Drehung um Y', 3. Drehung um X" (entfällt beim 5-Achser)
- 1: Drehreihenfolge: 1. Drehung um X, 2. Drehung um Y', 3. Drehung um Z" (entfällt beim 5-Achser)

63514	CC_PROTECT_ACCEL	-	-			
m/s², Umdr/s²	PROT Bremsbeschleunigung bei Kollision	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	1000.0	1.0	10000.0	7/2	M

Beschreibung: Wenn die Funktion Achs-Kollisionsschutz PROT eine Kollisionssituation erkannt hat, werden die beteiligten Achsen mit der Beschleunigung abgebremst, die in diesem Maschinendatum eingestellt ist.
 Empfohlenen Einstellung: einige Prozent höher als 32300__\$MA_MAX_AX_ACCEL, sofern die Auslegung des Antriebs und der Mechanik das zulässt.
 Achtung: Die hier eingestellte Bremsbeschleunigung wirkt immer BRISK und unabhängig von anderen Parametrierungen (z.B.: Parametersatz, wirksamer dyn. G-Code)

63540	CC_MASTER_AXIS	-	-			
-	Gibt zu einer CC_Slave Achse die zugehörige CC_Master Achse an	DWORD	RESET			
-						
-	-	0	0	CC_MAXNUM_AXES_IN_SYSTEM	7/2	M

Beschreibung: Durch die Zuweisung einer gültigen CC_Master Achse in diesem Maschinendatum wird die betreffende Achse zur CC-Slave Achse einer MCS-Kopplung definiert. Die Zuweisung erfolgt durch den Eintrag der Maschinenachsnnummer der CC_Master Achse.

Die Maschinenachsnnummer und der Achsname ist aus den kanalspezifischen Maschinendaten zu ermitteln:

- 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED
- 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Achtung:

CC_Master und CC_Slave müssen den gleichen Achstyp haben. (Linear- oder Rund-Achse)

CC_Master und CC_Slave dürfen keine Spindel sein.

CC_Master und CC_Slave dürfen keine Tauschachsen sein.

Falls die Achsen dynamisch unterschiedlich sind, wird empfohlen, die Achse mit der niedrigeren Dynamik zur CC_Master Achse zu machen.

Das Maschinendatum darf nur bei ausgeschalteter Kopplung geändert werden.

63541	CC_POSITION_TOL	-	-
mm, Grad	Überwachungsfenster (relevant nur für eine CC_Slave Achse)	DOUBLE	RESET
-			
-	-	0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Überwachungsfenster der MCS-Kopplung. Ausgewertet wird nur der Eintrag im Maschinendatum der CC_Slave Achse. Die Differenz der Istwerte zwischen CC_Master und CC_Slave muss immer innerhalb dieses Fensters bleiben. Ansonsten wird ein Alarm ausgegeben.

Überwacht wird folgende Bedingung:

$$\text{abs}(\text{IstPos}[\text{CC_Master}] - (\text{IstPos}[\text{CC_Slave}] + \text{CC_Offset})) \leq \text{MD63541}$$

mit:

CC_Offset = Positionsdifferenz zwischen CC_Master und CC_Slave beim Einschalten der Kopplung.

Durch den Eintrag von 0.0 wird die Überwachung ausgeschaltet.

63542	CC_PROTECT_MASTER	-	-
-	Gibt zu einer PSlave Achse die zugehörige PMaster Achse an	DWORD	RESET
-			
-	-	0	0
			CC_MAXNUM_A XES_IN_SYSTE M
			7/2 M

Beschreibung: Durch die Zuweisung einer gültigen Protect-Master Achse in diesem Maschinendatum wird die betreffende Achse zur Protect-Slave Achse definiert. Die Zuweisung erfolgt durch den Eintrag der Maschinenachsnnummer der Protect-Master Achse.

Die Maschinenachsnnummer und der Achsname ist aus den kanalspezifischen Maschinendaten zu ermitteln:

- 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED
- 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Achtung:

Protect-Master und Protect-Slave-Achse müssen den gleichen Achstyp haben (Linear- oder Rund-Achse).

63543	CC_PROTECT_OPTIONS	-	-
-	Konfiguration der Funktion Kollisionsschutz	DWORD	RESET
-			
-	-	0	0
			0xFF
			7/2 M

2.6 Compile-Zyklen

Beschreibung: Die Funktion Kollisionsschutz kann mit folgenden Einstellungen an die spezielle Situation angepasst werden.

Bit0 - Bit3 bei Protect-Master und Protect-Slave

Bit0 = 1:
Freifahren in PLUS

Bit1 = 1:
Bremsen zur Kollisionsvermeidung erfolgt um den Faktor 1.2 erhöht gegenüber der max. Bremsbeschleunigung

Bit2 = 1:
Überwachung kann auch ohne referierte Achse aktiviert werden.

Bit3 = 1
Freifahrtrichtung umdrehen, falls Achse die Masterachse ist.

Bit4 - Bit7 nur bei Protect-Slave relevant

Bit4 = 1:
Überwachung immer aktiv. (andernfalls von PLC ein- und ausschalten)

Bit5
Reserve

Bit6
Reserve

Bit7=1:
Aktiven Schutz in DB3x, DBX66.0 anzeigen.

63544	CC_COLLISION_WIN	-	-
mm, Grad	Kollisionsschutzfenster	DOUBLE	RESET
-			
-	-	-1.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Mindestabstand zwischen der Potect-Slave Achse und der Protect-Master Achse. Verwendet wird nur der bei der Slave-Achse eingetragene Wert. Bei einem Wert kleiner 0 lässt sich die Überwachung nicht einschalten.

63545	CC_OFFSET_MASTER	-	-
mm, Grad	Nullpunkt-Offset für Kollisionsschutz	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Nullpunkt-Offset für die Kollisionsüberwachung zwischen Protect-Slave und Protect-Master Achse. Es wird nur der Eintrag für die Protect-Slave Achse verwendet.

SINAMICS-Parameter

3.1 Erklärungen der Parameter

3.1.1 Aufbau der Datentabellen

Grundsätzlicher Aufbau der Parameterbeschreibung

Die Tabellen der SINAMICS-Parameter sind einheitlich wie folgt aufgebaut:

Parameter- nummer	BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname		
Antriebsobjekt (Funktionsmodul)	Änderbar:	Berechnet:	Zugriffsstufe:
	Datentyp:	Dynamischer Index:	Funktionsplan:
	P-Gruppe:	Einheitengruppe:	Einheitenwahl:
	Nicht bei Motortyp:	Normierung	Expertenliste:
	Min	Max	Werkseinstellung

Beispiel

r0025[0...3]	CO: Eingangsspannung geglättet		
A_INF, S_INF	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index:	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

Literatur

Eine ausführliche Beschreibung der SINAMICS-Parameter finden Sie in folgender Druckschrift:
Listenhandbuch SINAMICS S120/S150

3.1.2 Bedeutung der Tabellenfelder

Parameternummer pxxxx[0...n]

Das Feld "Parameternummer" enthält die Nummer des Parameters.

3.1 Erklärungen der Parameter

Die Nummer setzt sich aus einem vorangestellten "p" oder "r", der Parameternummer und optional dem Index oder Bitfeld zusammen.

Nachfolgend sind einige Beispiele für die Darstellung in der Parameterliste dargestellt:

p...	Einstellparameter (les- und schreibbar)
r...	Beobachtungsparameter (nur lesbar)
p0918	Einstellparameter 918
p0608[0...3]	Einstellparameter 608 Index 0 bis 3
p0610[0...n]	Einstellparameter 6010 Index 0 bis n (n = konfigurierbar)
r0944	Beobachtungsparameter 944
r2129.0...15	Beobachtungsparameter 2129 mit Bitfeld von Bit 0 (kleinstes Bit) bis Bit 15 (größtes Bit)

BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname

Vor dem Namen können bei Parametern folgende Abkürzungen stehen:

BI:	Binektoreingang (englisch: Binector Input) Dieser Parameter wählt die Quelle eines digitalen Signals.
BO:	Binektorausgang (englisch: Binector Output) Dieser Parameter steht als digitales Signal zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.
CI:	Konnektoreingang (englisch: Connector Input) Dieser Parameter wählt die Quelle eines "analogen" Signals.
CO:	Konnektorausgang (englisch: Connector Output) Dieser Parameter steht als "analoges" Signal zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.
CO/BO:	Konnektor-/Binektorausgang (englisch: Connector/Binector Output) Dieser Parameter steht als "analoges" Signal und auch als digitale Signale zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.

Antriebsobjekt (Funktionsmodul)

Ein Antriebsobjekt (Drive Objekt, DO) ist eine eigenständige in sich geschlossene Funktionseinheit, mit eigenen Parameter, Störungs- und Warnmeldungen.

Bei jedem Parameter wird angegeben, in welchem Antriebsobjekt und bei welchem Funktionsmodul dieser Parameter vorhanden ist.

Weitere Informationen finden Sie in folgender Dokumentation: /FH1/ Funktionshandbuch SINAMICS S120 Antriebsfunktionen

Änderbar

Die Angabe "-" bedeutet, eine Änderung des Parameters ist in jedem Zustand möglich und wird sofort wirksam.

Die Angabe C1(x), C2(x), T, U ((x): optional) bedeutet, eine Änderung des Parameters ist nur in diesem Zustand des Antriebsgeräts möglich und wird erst beim Verlassen des Zustands wirksam. Es sind ein oder mehrere Zustände möglich.

Es gibt folgende Zustände:

C1(x)	<p>Inbetriebnahme Gerät</p> <p>Die Geräteinbetriebnahme wird durchgeführt (p0009 > 0). Die Impulse können nicht frei gegeben werden. Eine Änderung des Parameters ist nur bei folgenden Einstellungen der Geräteinbetriebnahme möglich (p0009 > 0):</p> <ul style="list-style-type: none"> • C1: bei allen Einstellungen p0009 > 0 änderbar. • C1(x): nur bei den Einstellungen p0009 = x änderbar. <p>Ein geänderter Parameterwert wird erst nach Verlassen der Geräteinbetriebnahme mit p0009 = 0 wirksam.</p>	C1: Commissioning 1
C2(x)	<p>Inbetriebnahme Antriebsobjekt</p> <p>Die Antriebsinbetriebnahme wird durchgeführt (p0009 = 0 und p0010 > 0). Die Impulse können nicht frei gegeben werden. Eine Änderung des Parameters ist nur bei folgenden Einstellungen der Geräteinbetriebnahme möglich (p0010 > 0):</p> <ul style="list-style-type: none"> • C2: bei allen Einstellungen p0010 > 0 änderbar • C2 (x): bei den Einstellungen p0010 = x änderbar. <p>Ein geänderter Parameterwert wird erst nach Verlassen der Antriebsinbetriebnahme mit p0010 = 0 wirksam</p>	C2: Commissioning 2
U	<p>Betrieb</p> <p>Die Impulse sind frei gegeben</p>	U: Run
T	<p>Betriebsbereit</p> <p>Die Impulse sind nicht frei gegeben. Der Zustand "C1(x)" oder "C2(x)" ist nicht aktiv.</p>	T: Ready to run

Berechnet

Gibt an, ob der Parameter durch automatische Berechnungen beeinflusst wird.

Das Berechnungsattribut bestimmt, durch welche Aktivitäten der Parameter beeinflusst wird.

Zugriffsstufe

Gibt an, welche Zugriffsstufe erforderlich ist, damit dieser Parameter angezeigt und geändert werden kann. Die erforderliche Zugriffsstufe kann über p0003 eingestellt werden.

Es gibt folgende Zugriffsstufen:

1. Standard
2. Erweitert
3. Experte
4. Service

Datentyp

Die Information zum Datentyp kann aus folgenden zwei Angaben (durch Schrägstrich getrennt) bestehen.

- Erste Angabe
Datentyp des Parameters.
- Zweite Angabe (nur bei Binektor- oder Konnektoreingang)
Datentyp der zu verschaltenden Signalquelle (Binektor-/Konnektorausgang).

Es gibt folgende Datentypen bei den Parametern:

I8	Integer8	8 Bit Ganzzahl
I16	Integer16	16 Bit Ganzzahl
I32	Integer32	32 Bit Ganzzahl
U8	Unsigned8	8 Bit ohne Vorzeichen
U16	Unsigned16	16 Bit ohne Vorzeichen
U32	Unsigned32	32 Bit ohne Vorzeichen
Float	FloatingPoint32	32 Bit Gleitkommazahl

Dynamischer Index

Bei Parametern mit einem dynamischen Index [0...n] werden folgende Informationen angegeben:

- Datensatz (wenn vorhanden).
- Parameter für die Anzahl der Indizes (n = Anzahl -1).

Funktionsplan

Der Parameter ist in diesem Funktionsplan aufgeführt. Im Plan werden die Struktur der Funktion und der Zusammenhang dieses Parameters mit anderen Parametern dargestellt.

Die Funktionspläne finden Sie in folgender Dokumentation:

/LH1/ Listenhandbuch SINAMICS S120/S150

P-Gruppe

Gibt an, zu welcher funktionalen Gruppe dieser Parameter gehört. Die gewünschte Parametergruppe kann über p0004 eingestellt werden.

Einheit, Einheitengruppe, Einheitenwahl

Die standardmäßige Einheit eines Parameters ist nach den Werten für "Min", "Max" und "Werkseinstellung" in eckigen Klammern angegeben.

Bei Parametern mit umschaltbarer Einheit ist bei "Einheitengruppe" und "Einheitenwahl" angegeben, zu welcher Gruppe dieser Parameter gehört und mit welchem Parameter die Einheit umgestellt werden kann.

Nicht bei Motortyp

Angabe, bei welchem Motortyp dieser Parameter keine Bedeutung hat.

ASM	Asynchronmotor
PMSM	Permanentmagneterregter Synchronmotor
REL	Reduktanzmotor/SIEMOSYN-Motor
RESM	Synchronreluktanzmotor
SESM	Fremderregter Synchronmotor

Normierung

Angabe der Bezugsgröße, mit der ein Signalwert bei einer BICO-Verschaltung automatisch umgerechnet wird.

Es gibt folgende Bezugsgrößen:

p2000 ... p2007:	Bezugsdrehzahl, Bezugsspannung, usw.
TEMP:	100°C = 100 %
PERCENT:	1.0 = 100 %
4000H:	4000 hex = 100 %
p0514:	Normierung spezifisch Siehe Beschreibung zu p0514[0...9] bis p0524[0...19]

Expertenliste

Angabe, ob dieser Parameter bei der Inbetriebnahme-Software in der Expertenliste der angegebenen Antriebsobjekte vorhanden ist.

- 1: Parameter ist in Expertenliste vorhanden
- 0: Parameter ist nicht in Expertenliste vorhanden

3.1.3 Nummernbereiche der Parameter

Nummernbereiche

Die Parameter sind in folgende Nummernbereiche eingeteilt:

Bereich		Beschreibung
von	bis	
0000	0099	Anzeigen und Bedienen
0100	0199	Inbetriebnahme
0200	0299	Leistungsteil
0300	0399	Motor
0400	0499	Geber

3.1 Erklärungen der Parameter

Bereich		Beschreibung
von	bis	
0500	0599	Technologie und Einheiten, Motorspezifische Daten, Messtaster
0600	0699	Thermische Überwachung, Maximalstrom, Betriebsstunden, Motordaten, Zentraler Messtaster
0700	0799	Klemmen der Control Unit, Messbuchsen
0800	0839	CDS-, DDS-Datensätze, Motorumschaltung
0840	0879	Ablaufsteuerung (z. B. Signalquelle für EIN/AUS1)
0880	0899	ESR, Parken, Steuer- und Zustandswörter
0900	0999	PROFIBUS/PROFIdrive
1000	1199	Sollwertkanal (z. B. Hochlaufgeber)
1200	1299	Funktionen (z. B. Motorhaltebremse)
1300	1399	U/f-Steuerung
1400	1799	Regelung
1800	1899	Steuersatz
1900	1999	Leistungsteil- und Motoridentifikation
2000	2009	Bezugswerte
2010	2099	Kommunikation (Feldbus)
2100	2139	Störungen und Warnungen
2140	2199	Signale und Überwachungen
2200	2359	Technologieregler
2360	2399	Staging, Hibernation
2500	2699	Lageregelung (LR) und Einfachpositionieren (EPOS)
2700	2719	Bezugswerte Anzeige
2720	2729	Lastgetriebe
2800	2819	Logische Verknüpfungen
2900	2930	Festwerte (z. B. Prozent, Drehmoment)
3000	3099	Motoridentifikation Ergebnisse
3100	3109	Echtzeituhr (RTC)
3110	3199	Störungen und Warnungen
3200	3299	Signale und Überwachungen
3400	3659	Einspeisung Regelung
3660	3699	Voltage Sensing Module (VSM), Braking Module intern
3700	3779	Advanced Positioning Control (APC)
3780	3819	Synchronisierung
3820	3849	Reibkennlinie
3850	3899	Funktionen (z. B. Langstator)
3900	3999	Verwaltung
4000	4599	Terminal Board, Terminal Module (z. B. TB30, TM31)
4600	4699	Sensor Module
4700	4799	Trace
4800	4849	Funktionsgenerator
4950	4999	Technology Extension
5000	5169	Spindeldiagnose

Bereich		Beschreibung
von	bis	
5200	5230	Stromsollwertfilter 5 ... 10 (r0108.21)
5400	5499	Netzstatikregelung (z. B. Wellengenerator)
5500	5599	Dynamische Netzstützung (Solar)
5600	5913	PROFenergy
5900	6999	SINAMICS GM/SM/GL/SL
7000	7499	Parallelschaltung von Leistungsteilen
7500	7599	SINAMICS SM120
7700	7729	Externe Meldungen
7770	7789	NVRAM, Systemparameter
7800	7839	EEPROM Schreib-Lese-Parameter
7840	8399	Systeminterne Parameter
8400	8449	Echtzeituhr (RTC)
8500	8599	Daten- und Makroverwaltung
8600	8799	CAN-Bus
8800	8899	Communication Board Ethernet (CBE), PROFIdrive
8900	8999	Industrial Ethernet, PROFINET, CBE20
9000	9299	Topologie
9300	9399	Safety Integrated
9400	9499	Parameterkonsistenz und -speicherung
9500	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topologie
9950	9999	Diagnose intern
10000	10199	Safety Integrated
11000	11299	Freier Technologieregler 0, 1, 2
20000	20999	Freie Funktionsblöcke (FBLOCKS)
21000	25999	Drive Control Chart (DCC)
50000	53999	SINAMICS DC MASTER (Gleichstromregelung)
61000	61001	PROFINET

3.2 SINAMICS-Parameter

Alle Objekte: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

r0002	Control Unit Betriebsanzeige / CU Betr_anzeige		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 117	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0002	Antrieb Betriebsanzeige / Antr Betr_anzeige		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0002	Antrieb Betriebsanzeige / Antr Betr_anzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0002	Einspeisung Betriebsanzeige / INF Betr_anzeige		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0002	Einspeisung Betriebsanzeige / INF Betr_anzeige		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0002	TM120 Betriebsanzeige / TM120 Betr_anzeige		
TM120	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

r0002	TM15 Betriebsanzeige / TM15 Betr_anzeige		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

r0002	TM150 Betriebsanzeige / TM150 Betr_anzeige		
TM150	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

r0002	TM15DI/DO Betriebsanzeige / TM15D Betr_anzeige		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

r0002	TM17 Betriebsanzeige / TM17 Betr_anzeige		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

r0002	TM31 Betriebsanzeige / TM31 Betr_anzeige		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	250	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r0002 TM41	TM41 Betriebsanzeige / TM41 Betr_anzeige Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0002 TB30	TB30 Betriebsanzeige / TB30 Betr_anzeige Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0002 TM54F_MA, TM54F_SL	TM54F Betriebsanzeige / TM54F Betr_anzeige Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0002 ENC, ENC_840	Geber DO Betriebsanzeige / Geb DO Betr_anz Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0002 HUB	DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige / Hub Betr_anzeige Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0003 CU_I_840, CU_NX_840	BOP Zugriffsstufe / BOP Zugr_stufe Änderbar: C1, T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1

p0003	BOP Zugriffsstufe / BOP Zugr_stufe		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0004	BOP Anzeigefilter / BOP Anz_filter		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0005[0...1]	BOP Betriebsanzeige Auswahl / BOP Betr_anz Ausw		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HLA, HUB, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2 [1] 0

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus / BOP Betr_anz Modus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HLA, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus / BOP Betr_anz Modus		
A_INF, B_INF, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4

3.2 SINAMICS-Parameter

p0007 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BOP Hintergrundbeleuchtung / BOP Beleuchtung Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]
p0008 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BOP Antriebsobjekt nach Hochlauf / BOP DO nach Hochl Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0009 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Geräteinbetriebnahme Parameterfilter / Gerät IBN Par_filt Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0010 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter / Antr IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0010 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter / Antr IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2800, 2818 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0010 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter / INF IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0010 TM120	TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM120 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM15	TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM15 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM150	TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM150 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM15DI_DO	TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter / TM15D IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM17	TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM17 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM31	TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM31 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0010 TM41	TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter / TM41 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TB30	TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter / TB30 IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 TM54F_MA	TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter / TM54F IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2891 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0010 ENC, ENC_840	Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter / GebDO IBN Par_filt Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0011 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BOP Passwort Eingabe (p0013) / BOP Passw Eing p13 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0012 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BOP Passwort Bestätigung (p0013) / BOP Passw Best p13 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0013[0...49]	BOP Benutzerdefinierte Liste / BOP Liste		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HLA, HUB, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0015	Makro Antriebsgerät / Makro Gerät		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0015	Makro Antriebsobjekt / Makro DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0016	BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren / BOP Ben List akt		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0018	Control Unit Firmware-Version / CU FW-Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0019.0...14	CO/BO: Steuerwort BOP / STW BOP		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9912 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0020	Geschwindigkeitssollwert geglättet / v_soll glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0020	Drehzahlsollwert geglättet / n_soll glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r0020	Geschwindigkeitssollwert geglättet / v_soll glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0021	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0021	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r0021	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0021	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r0022	Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet / n_ist 1/min glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r0022	Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet / n_ist 1/min glatt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0024	Ausgangsfrequenz geglättet / f_Ausg glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300, 5730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0024	Ausgangsfrequenz geglättet / f_Ausg glatt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0024	CO: Netzfrequenz geglättet / f_Netz glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0025	CO: Ausgangsspannung geglättet / U_Ausg glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6300, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r0025[0...4]	CO: Eingangsspannung geglättet / U_Eing glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r0026 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r0026 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r0027 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromistwert Betrag geglättet / I_ist Betrag glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0027 B_INF, B_INF_840	CO: Stromistwert Betrag geglättet / I_ist Betrag glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r0028 A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Aussteuergrad geglättet / Ausst_grd glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r0029	Stromistwert feldbildend geglättet / Id_ist glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0029	Blindstromistwert geglättet / I_Blind glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0030	Stromistwert momentenbildend geglättet / Iq_ist glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0030	Stromistwert kraftbildend geglättet / Iq_ist glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0030	Wirkstromistwert geglättet / I_wirk glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0031	Kraftistwert geglättet / F_ist glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r0031	Drehmomentwert geglättet / M_ist glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r0031	Kraftwert geglättet / F_ist glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r0032	CO: Wirkleistungswert geglättet / P_Wirk_ist glatt		
A_INF, A_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

r0032	CO: Wirkleistungswert geglättet / P_Wirk_ist glatt		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

r0033	Momentenausnutzung geglättet / M_ausnutzung glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r0033 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Kraftausnutzung geglättet / F_ausnutzung glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0033 VECTOR, VECTOR_AC	Momentenausnutzung geglättet / M_ausnutzung glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0034 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motorauslastung thermisch / Mot_ausl therm Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017, 8019 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0035 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motortemperatur / Mot_temp Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016, 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0035 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Temperatureingang / Temp_eing Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0035 B_INF, B_INF_840	CO: Temperatureingang / Temp_eing Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r0036	CO: Leistungsteil Überlast I2t / LT Überlast I2t		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0037[0...1]	Control Unit Temperatur / CU Temp		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0037[0...1]	CO: HLA Temperatur / HLA Temp		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0037[0...20]	CO: Leistungsteil Temperaturen / LT Temperaturen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0038	Leistungsfaktor geglättet / Cos phi glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0039[0...2]	CO: Energieanzeige / Energieanz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kWh]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [kWh]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kWh]

p0040	Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen / Energieverbr res		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0041	Energieverbrauch gespart / Energieverbr gesp		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kWh]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [kWh]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kWh]

r0042[0...2]	CO: Prozess-Energieanzeige / Prozess-Energieanz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Wh]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Wh]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Wh]

p0043	BI: Energieverbrauch Anzeige freigeben / Energieverbr freig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0044	Umrichterlastung thermisch / Umr_ausl therm		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante / Anz_werte T_glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4715, 5610, 5730, 6714, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [ms]

p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante / Anz_werte T_glatt		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [ms]

r0046.0...30	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8734 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0047	Identifikationen Status / Ident Status		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0047	Identifikationen Status / Ident Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 104	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0047	Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung / MotID und n_opt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0049[0...3]	Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam / MDS/EDS wirksam		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0050.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam / CDS wirksam		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0051.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam / DDS wirksam		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0056.1...15	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0056.0...15	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0056.0...13	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0060	CO: Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter / v_soll vor Filter		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0060	CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter / n_soll vor Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0060	CO: Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter / v_soll vor Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0061[0...1]	CO: Geschwindigkeitsistwert ungeglättet / v_ist ungeglättet		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0061[0...1]	CO: Drehzahlistwert ungeglättet / n_ist ungeglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0061[0...1]	CO: Geschwindigkeitsistwert ungeglättet / v_ist ungeglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0061[0...2]	CO: Drehzahlistwert ungeglättet / n_ist ungeglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r0061 ENC, ENC_840	CO: Drehzahlwert ungeglättet / n_ist ungeglättet Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0061 ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	CO: Geschwindigkeitswert ungeglättet / v_ist ungeglättet Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4700, 4710, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0062 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Filter / v_soll nach Filter Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0062 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlssollwert nach Filter / n_soll nach Filter Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5020, 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0062 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Filter / v_soll nach Filter Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5020, 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0062 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlssollwert nach Filter / n_soll nach Filter Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0063 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0063 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4710, 5019, 5300, 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0063 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4710, 5019, 5300, 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0063[0...2] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlwert / n_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4702, 4715, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0063 TM41	CO: Drehzahlwert / n_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0064 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz / v_reg Regeldiff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r0064	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz / n_reg Regeldiff		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0064	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz / v_reg Regeldiff		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0065	Schlupffrequenz / f_Schlupf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310, 6700, 6727, 6730, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0066	CO: Ausgangsfrequenz / f_Ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300, 5730, 6300, 6310, 6730, 6731, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0066[0...1]	CO: Netzfrequenz / f_Netz		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0067[0...1]	CO: Druckistwert A / Druckistw A	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [bar]	Max: - [bar]	Werkseinstellung: - [bar]
r0067	CO: Ausgangsstrom maximal / I_Ausg max	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Funktionsplan: 5722, 6300, 6301, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]
r0067[0...1]	Strombetrag zulässig / I_betrag zul	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]
r0068[0...1]	CO: Druckistwert B / Druckistw B	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [bar]	Max: - [bar]	Werkseinstellung: - [bar]
r0068	CO: Stromistwert Betrag / I_ist Betrag	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Funktionsplan: 5730, 7017, 8017, 8019, 8021, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]

r0068[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromistwert Betrag / I_list Betrag Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6714, 6799, 7017, 8017, 8019, 8029, 8021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0068 B_INF, B_INF_840	CO: Gleichstrom im Zwischenkreis / Idc ZK Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021, 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r0069 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Systemdruck Istwert / Systemdruck Istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [bar]
r0069[0...8] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Phasenstrom Istwert / I_Phase Istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5730, 7008 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r0069[0...8] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Phasenstrom Istwert / I_Phase Istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730, 6731, 6732, 7983, 7987, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0070[0...1]	CO: Ventilschieberlage Spannungssollwert vor Invertierung / U_soll vor Inv		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4966
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc Istw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc Istw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc Istw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8750, 8850, 8910, 8940, 8950, 8964
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r0071[0...1]	CO: Ventilschieberlage Spannungssollwert / Ventilsch U_soll		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4966
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r0071 VECTOR, VECTOR_AC	Ausgangsspannung maximal / U_Ausgang max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301, 6640, 6700, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r0072[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Ventilschieberlage Spannungswert / Ventilsch U_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r0072 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Ausgangsspannung / U_Ausgang Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5730, 6730, 6731, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r0072[0...4] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Eingangsspannung / U_Eing Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r0073[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Regler Ventilschieberlage Spannungswert / Ventilsch U_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965, 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0073 VECTOR, VECTOR_AC	Modulationsgrad maximal / Modulat_grd max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724, 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0074 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kolbenlage bezüglich Kolben-Nullpunkt / Kolbenlage Null Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0074 A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Aussteuergrad / Ausst_grd Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6730, 6731, 6799, 8940, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0075 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Stromsollwert feldbildend / Id_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0075 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromsollwert feldbildend / Id_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6700, 6714, 6725 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0075 A_INF, A_INF_840, R_INF	CO: Blindstromsollwert / I_Blind_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997, 8945, 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0076	CO: Stromistwert feldbildend / Id_ist		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5730, 6700, 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0076[0...1]	CO: Stromistwert feldbildend / Id_ist		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5730, 6700, 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0076	CO: Blindstromistwert / I_Blind_ist		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8810, 8850, 8910, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0077	CO: Stromsollwert momentenbildend / Iq_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0077	CO: Stromsollwert kraftbildend / Iq_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0077 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromsollwert momentenbildend / Iq_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6700, 6710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0077 A_INF, A_INF_840, R_INF	CO: Wirkstromsollwert / I_Wirk_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997, 8910, 8940, 8945 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0078[0...1] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Stromistwert momentenbildend / Iq_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0078[0...1] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Stromistwert kraftbildend / Iq_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0078[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromistwert momentenbildend / Iq_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310, 6700, 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0078 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Wirkstromwert / I_Wirk_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8810, 8850, 8910, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0079 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kraftsollwert gesamt / F_soll gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r0079[0...1] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehmomentsollwert gesamt / M_soll gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r0079[0...1] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftsollwert gesamt / F_soll gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r0079 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehmomentsollwert / M_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6060, 6710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r0080[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kraftistwert / F_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r0080 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehmomentistwert / M_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r0080 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftistwert / F_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r0080[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehmomentistwert / M_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r0081 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Momentenausnutzung / M_ausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0081 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftausnutzung / F_ausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0081 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Momentenausnutzung / M_ausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r0082[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_8 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r0082[0...3] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r0082[0...3] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_8 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r0082[0...2] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r0082 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r0082 B_INF, B_INF_840	CO: Wirkleistungswert / P_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0083 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Flusssollwert / Flusssollw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0083 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Flusssollwert / Flusssollw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0084 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Flussistwert / Flussistw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0084[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Flussistwert / Flussistw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6726, 6730, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r0087 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Leistungsfaktorwert / Cos phi ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6730, 6732, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0088	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert / Vdc Sollwert		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8964 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r0088	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert / Vdc Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r0089[0...2]	Phasenspannung Istwert / U_Phase Istwert		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung / Taktsync Betr Vorb		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung / Taktsync Betr Vorb		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0093	CO: Pollagewinkel elektrisch normiert / Pollage el norm		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0094	CO: Kolbenlage Istwert / Kolbenlage Istw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2005	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mm]	- [mm]	- [mm]

r0094	CO: Transformationswinkel / Transformat_winkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4700, 4702, 4710, 6300, 6714, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2005	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [°]	- [°]	- [°]

r0094	CO: Transformationswinkel / Transformat_winkel		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2005	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [°]	- [°]	- [°]

p0097	Auswahl Antriebsobjekte Typ / Auswahl DO Typ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Topologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	24	0

r0098[0...5]	Geräte-Isttopologie / Geräte_Isttopo		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Topologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0099[0...5]	Geräte-Solltopologie / Geräte_Solltopo		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Topologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

p0100 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Norm IEC/NEMA / Norm IEC/NEMA Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: SESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0100 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Norm IEC/NEMA / Norm IEC/NEMA Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: SESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0100 VECTOR, VECTOR_AC	Norm IEC/NEMA / Norm IEC/NEMA Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: SESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0101[0...n] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Antriebsobjekte Nummern / DO Nummern Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 62	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0102[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Antriebsobjekte Anzahl / DO Anzahl Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0103[0...n] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Applikationsspezifische Sicht / Appl_spez Sicht Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r0103	Applikationsspezifische Sicht / Appl_spez Sicht		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren / DO akt/deakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren / DO akt/deakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM17, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren / DO akt/deakt		
TM15, TM31, TM41	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren / DO akt/deakt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0106	Antriebsobjekt aktiv/inaktiv / DO akt/inakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0107[0...n]	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
CU_I_840	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0107[0...n]	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
CU_NX_840	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0107[0...n]	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 312	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0107[0...n]	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r0107 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 70	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 70	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 11	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 VECTOR, VECTOR_AC	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 12	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 A_INF, A_INF_840	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 10	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 B_INF, B_INF_840	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 30	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 R_INF	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 21	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 21	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 20	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
TM120	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 207	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 207	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 203	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 203	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
TM150	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 208	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 208	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 204	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 204	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107	Antriebsobjekte Typ / DO Typ		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 202	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 202	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0107 TM31	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 200	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 TM41	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 201	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 201	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 TB30	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 100	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 TM54F_MA	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 205	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 205	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 TM54F_SL	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 206	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 206	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 ENC, ENC_840	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 300	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0107 CU_LINK	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 254	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 254	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0107 HUB	Antriebsobjekte Typ / DO Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 150	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0108[0...n] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0108 TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0108 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0108 SERVO	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
SERVO_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
VECTOR	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul		
A_INF, R_INF	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0108 B_INF_840, S_INF_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0108 B_INF, S_INF	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0108 ENC, ENC_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul / DO Fkt_modul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0110[0...2] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Basisabtastzeiten / t_Basis Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]
r0111 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Basisabtastzeit Auswahl / t_Basis Ausw Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p0112	Abtastzeiten Voreinstellung p0115 / t_Abtast für p0115		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl / f_Puls min Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 2.000 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.000 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [kHz]

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl / f_Puls min Ausw		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 4.000 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.000 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [kHz]

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl / f_Puls min Ausw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1.000 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.000 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.000 [kHz]

r0114[0...9]	Pulsfrequenz minimal empfohlen / f_Puls min empf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kHz]

p0115[0]	Abtastzeit für Zusatzfunktionen / t_Abtast Zus_fkt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise / t_Abtast int Reg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 125.00 [µs] [1] 125.00 [µs] [2] 125.00 [µs] [3] 4000.00 [µs] [4] 1000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise / t_Abtast int Reg		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 125.00 [µs] [1] 125.00 [µs] [2] 125.00 [µs] [3] 4000.00 [µs] [4] 1000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise / t_Abtast int Reg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 125.00 [µs] [1] 125.00 [µs] [2] 125.00 [µs] [3] 4000.00 [µs] [4] 1000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0115[0..6] VECTOR, VECTOR_AC	Abtastzeiten für interne Regelkreise / t_Abtast int Reg Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 250.00 [µs] [1] 1000.00 [µs] [2] 1000.00 [µs] [3] 1000.00 [µs] [4] 2000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]
p0115[0] TM120	Abtastzeit für Zusatzfunktionen / t_Abtast Zus_fkt Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0115[0] TB30, TM150, TM15DI_DO, TM31	Abtastzeit für Zusatzfunktionen / t_Abtast Zus_fkt Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0115[0] TM41	Abtastzeit für Zusatzfunktionen / t_Abtast Zus_fkt Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0115[0] ENC, ENC_840	Abtastzeit für Drehzahlermittlung / t_Abtast n_erm Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 125.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 125.00 [µs]

p0116[0...1]	Antriebsobjektakt empfohlen / DO_takt empfohlen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

p0117	Stromregler Rechentotzeit Modus / I_reg t_tot Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6

p0118	Stromregler Rechentotzeit / I_reg t_tot		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

p0118	Stromregler Rechentotzeit / I_reg t_tot		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

p0120	Ventil Datensätze (PDS) Anzahl / PDS Anzahl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0120	Leistungsteildatensätze (PDS) Anzahl / PDS Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0121[0...n]	Leistungsteil Komponentenummer / LT Kompo_nr		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0124[0...n]	Hauptkomponente Erkennung über LED / H_kompo Erk LED		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0124[0...n]	Leistungsteil Erkennung über LED / LT Erkennung LED		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0125[0...n]	Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren / LT_kompo akt/deakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0126[0...n]	Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv / LT_kompo akt/inakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0127[0...n]	Leistungsteil EEPROM-Daten Version / LT EEPROM Version		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0128[0...n]	Leistungsteil Firmware-Version / LT FW-Version		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0130	Motordatensätze (MDS) Anzahl / MDS Anzahl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0130	Motordatensätze (MDS) Anzahl / MDS Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0131[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Komponentennummer / Mot Kompo_nr Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0133[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Konfiguration / Motor-Konfig Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p0139[0...2] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motordatensatz MDS kopieren / MDS kopieren Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 31	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0140 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Geberdatensätze (EDS) Anzahl / EDS Anzahl Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0140 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Datensätze Anzahl / VSM Anzahl Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0140 ENC, ENC_840	Geberdatensätze (EDS) Anzahl / EDS Anzahl Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0141[0...n]	Geberschnittstelle (Sensor Module) Komponentennummer / Geber_ss Kompo_nr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0141[0...n]	VSM Komponentennummer / VSM Kompo_nr		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0142[0...n]	Geber Komponentennummer / Geber Kompo_nr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0144[0...n]	Sensor Module Erkennung über LED / SM Erkennung LED		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0144[0...n]	Voltage Sensing Module Erkennung über LED / VSM Erkennung LED		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0145[0...n]	Geberschnittstelle aktivieren/deaktivieren / Geb_ss akt/deakt		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0145[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren / VSM akt/deakt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0146[0...n]	Geberschnittstelle aktiv/inaktiv / Geb_ss akt/inakt		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0146[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv / VSM akt/inakt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0147[0...n]	Sensor Module EEPROM-Daten Version / SM EEPROM Version		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0147[0...n]	Voltage Sensing Module EEPROM-Daten Version / VSM EEPROM Version		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0148[0...n]	Sensor Module Firmware-Version / SM FW-Version		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0148[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version / VSM FW-Version		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0150	VSM Datensätze Anzahl / VSM Dat_sätze Anz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0150	VSM2 Datensätze Anzahl / VSM2 Dat_sätze Anz		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0151[0...n]	Voltage Sensing Module Komponentennummer / VSM Kompo_nr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0151[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Komponentennummer / VSM2 Kompo_nr		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0151	Terminal Module Komponentennummer / TM Kompo_nr		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0151[0...1]	DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentennummer / Hub Kompo_nr		
HUB	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0154[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED / VSM2 Erkennung LED		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0154	Terminal Module Erkennung über LED / TM Erkennung LED		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0154	DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED / Hub Erkennung LED		
HUB	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren / VSM akt/deakt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	1

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren / VSM2 akt/deakt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	1

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv / VSM akt/inakt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	-

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv / VSM2 akt/inakt		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	-

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module EEPROM-Daten Version / VSM EEPROM Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module 2 EEPROM-Daten Version / VSM2 EEPROM Vers		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r0157	Terminal Module EEPROM-Daten Version / TM EEPROM Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0157	DRIVE-CLiQ Hub Module EEPROM-Daten Version / Hub EEPROM Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version / VSM FW-Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version / VSM2 FW-Version		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0158	Terminal Module Firmware-Version / TM FW-Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0158	DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version / Hub FW-Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0161 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Komponentennummer / Ventil Kompo_nr Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0161 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	HF Damping Module Komponentennummer / HF Damp Kompo_nr Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0161 TB30	Option Board Komponentennummer / Opt Board Kompo_nr Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0162 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	HF Choke Module Komponentennummer / HF Choke Kompo_nr Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0162 CU_LINK	CU-LINK Slave Komponentennummer / CU-LINK Kompo_nr Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0165 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Filtermodul aktivieren/deaktivieren / FM akt/deakt Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

r0166	Filtermodul aktiv/inaktiv / FM akt/inakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl / CDS Anzahl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, TM41	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl / CDS Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl / CDS Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p0171[0...n]	Antriebsobjekte Funktionsmodul 1 / DO Fkt_modul 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0171	Antriebsobjekte Funktionsmodul 1 / DO Fkt_modul 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0171	Antriebsobjekte Funktionsmodul 1 / DO Fkt_modul 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0172[0...n]	Antriebsobjekte Funktionsmodul 2 / DO Fkt_modul 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0172	Antriebsobjekte Funktionsmodul 2 / DO Fkt_modul 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0173[0...n]	Antriebsobjekte Funktionsmodul 3 / DO Fkt_modul 3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

r0173	Antriebsobjekte Funktionsmodul 3 / DO Fkt_modul 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0180	Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl / DDS Anzahl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0186[0...n]	Motordatensatz (MDS) Nummer / MDS Nummer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer / Geb 1 EDS Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer / Geb 1 EDS Nummer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99

p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer / Geb 2 EDS Nummer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99

p0189[0...n]	Geber 3 Geberdatensatz Nummer / Geb 3 EDS Nummer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99

r0192	Leistungsteil Firmware-Eigenschaften 1 / LT FW-Eigensch 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0192	Leistungsteil Firmware-Eigenschaften 1 / LT FW-Eigensch 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0193	Leistungsteil Firmware-Eigenschaften 2 / LT FW-Eigensch 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0194[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	VSM Eigenschaften / VSM Eigenschaften Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0194[0...n] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Eigenschaften / VSM Eigenschaften Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0196[0...255] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Topologie Komponente Status / Topo Kompo Stat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0197[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Bootloader Version / Bootloader Vers Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0198[0...2] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BIOS/EEPROM-Daten Version / BIOS/EEPROM Vers Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0199[0...24] Alle Objekte	Antriebsobjekte Name / DO Name Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0200[0...n]	Leistungsteil Codennummer aktuell / LT Codenr akt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0201[0...n]	Leistungsteil Codennummer / LT Codenr		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0201[0...n]	Leistungsteil Codennummer / LT Codenr		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0203[0...15]	Firmware-Paket Name / FW-Paket Name		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0203[0...n]	Leistungsteil Aktueller Typ / LT Aktueller Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 2	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften / LT HW-Eigensch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften / LT HW-Eigensch		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0205[0...n]	Ventil Nennspannung / Ventil Un		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.500 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [V]

p0205	Leistungsteil Anwendung / LT Anwendung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6

p0206[0...n]	Ventil Knickpunkt Volumenstrom / Ventil Knick Vol		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.2 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [%]

r0206[0...4]	Leistungsteil Bemessungsleistung / LT P_Bemes		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

r0206[0...4]	Leistungsteil Bemessungsleistung / LT P_Bemes		
R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

p0207[0...n]	Ventil Knickpunkt Spannung / Ventil Knick U		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.2 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [%]

r0207[0...4]	Leistungsteil Bemessungsstrom / LT I_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r0207[0...4]	Leistungsteil Bemessungsstrom / LT I_Bemes		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0208[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Nennvolumenstrom / Ventil Vn Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ltr/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [ltr/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [ltr/min]
r0208 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Netzennspannung / LT U_nenn Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
p0209[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Nenndruckabfall / Ventil Pn Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [bar]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 35.0 [bar]
r0209[0...4] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Maximalstrom / LT I_max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p0210 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Geräte-Anschlussspannung / U_Anschluss Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 63000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600 [V]

p0210 VECTOR, VECTOR_AC	Geräte-Anschlussspannung / U_Anschluss Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 63000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600 [V]
p0210 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Geräte-Anschlussspannung / U_Anschluss Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 70 [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [Veff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 400 [Veff]
p0210 B_INF, B_INF_840	Geräte-Anschlussspannung / U_Anschluss Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 70 [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [Veff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8760 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 400 [Veff]
p0211[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Volumenstromverhältnis A- zu B-Seite / Vol_stromverh A/B Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.500	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p0211 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Netznennfrequenz / Netznennfrequenz Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60 [Hz]
p0211 A_INF_840, S_INF_840	Netznennfrequenz / Netznennfrequenz Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 55 [Hz]

p0211	Netznennfrequenz / Netznennfrequenz		
A_INF, R_INF, S_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 10 [Hz]	Max: 100 [Hz]	Werkseinstellung: 50 [Hz]

p0212	Leistungsteil Konfiguration / LT Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(2)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 bin

p0212	Leistungsteil Konfiguration / LT Konfig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p0212	Leistungsteil Konfiguration / LT Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(2)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p0212	Leistungsteil Konfiguration / LT Konfig		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(2)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p0212	Leistungsteil Konfiguration / LT Konfig		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C2(2)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p0216[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Eigenfrequenz / Ventil fn Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.0 [Hz]
p0217[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Dämpfung / Ventil D Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.400	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.800
p0218[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zylinder Safety Konfiguration / Zyl Safety Konfig Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0111 bin
p0220 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Hydrauliköl Elastizitätsmodul / Hydr_öl E_modul Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1000.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 21000.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 11000.0 [bar]
p0220[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Netzfiltertyp / INF Netzfiltertyp Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 119	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0221 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Systemdruck / p_System Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [bar]
p0221[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Filterkapazität / INF C_Filter Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [µF]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µF]
p0222[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Vorsteuerdruck / Ventil p_Vorsteuer Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 350.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [bar]
p0222[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Filterwiderstand / INF R_Filter Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]
p0223 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Induktivität zwischen Filter und Leistungsteil / INF L Filter/LT Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.100 [mH]
p0224 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Widerstand zwischen Filter und Leistungsteil / INF R Filter/LT Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00100 [Ohm]

p0225	Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter / INF L Netz/Filter		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.001 [mH]

p0226	Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter / INF R Netz/Filter		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Ohm]

p0227	Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil / INF C		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [mF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mF]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [mF]

p0228	Einspeisung Filterinduktivität netzseitig / INF L_Filter netz		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mH]

p0230[0...n]	Stellgrößensperzeit / Stellgröße t_sperr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300 [ms]

p0230	Antrieb Filtertyp motorseitig / Antr Filtertyp mot		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0231[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Leistungsfreigabe Sperrzeit / Leist_frg t_Sperr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
p0232[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventilschieber Überwachungszeit / Ventilsch t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50 [ms]
p0233 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Leistungsteil Motordrossel / LT Motordrossel Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mH]
p0233 VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Motordrossel / LT Motordrossel Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mH]
p0234 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität / LT Sinusfilter C Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [µF]
p0234 VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität / LT Sinusfilter C Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [µF]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [µF]

p0235	Motordrossel in Reihe Anzahl / L_Mot in Reihe Anz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0238	Leistungsteil Widerstand intern / LT R intern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]

p0240[0...n]	Drucksensor A Bezugswert bei 10 V / Sensor A Bez 10V		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [bar]

p0241[0...n]	Drucksensor A Offsetkorrektur / Sensor A Offset		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -5000.000 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.000 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [bar]

p0242[0...n]	Drucksensor B Bezugswert bei 10 V / Sensor B Bez 10V		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [bar]

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p0243[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Drucksensor B Offsetkorrektur / Sensor B Offset</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.000 [bar]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [bar]</p>
<p>p0244[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Drucksensor P Bezugswert bei 10 V / Sensor P Bez 10V</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [bar]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [bar]</p>
<p>p0245[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Drucksensor P Offsetkorrektur / Sensor P Offs_korr</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.000 [bar]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [bar]</p>
<p>p0246 HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>CI: Systemdruck extern / Systemdruck ext</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p0247 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Spannungsmessung Konfiguration / U_mes Konfig</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin</p>

p0249	Leistungsteil Kühlart / LT Kühlart		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0251[0...n]	Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter Betriebsstundenzähler / LT Lüft t_Betr		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [h]

p0252	Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter Betriebsdauer maximal / LT Lüft t_Betr max		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500000 [h]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40000 [h]

p0254[0...n]	Leistungsteil Innenraum-Lüfter Betriebsstundenzähler / LT Inn-Lüft t_Betr		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [h]

p0255[0...7]	Leistungsteil Schütz Überwachungszeit / LT Schütz t_Überw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -1 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [ms] [1] 0 [ms] [2] -1 [ms] [3] -1 [ms] [4...7] 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0256.0...31	CO/BO: Leistungsteil Schütz Eingänge/Ausgänge Status / LT Schütz IO Stat		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0260	Rückkühlanlage Anlaufzeit 1 / RKA Anlaufzeit 1		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9794, 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [s]

p0261	Rückkühlanlage Anlaufzeit 2 / RKA Anlaufzeit 2		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1200.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9794, 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 180.0 [s]

p0262	Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit Verzögerungszeit / RKA Leitf t_Ver		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9794, 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [s]

p0263	Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss Verzögerungszeit / RKA Durchfl t_Ver		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9794, 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.0 [s]

p0264	Rückkühlanlage Nachlaufzeit / RKA Nachlaufzeit		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9794, 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.0 [s]

r0265.0...3	BO: Rückkühlanlage Steuerwort / RKA STW		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0266[0...7]	BI: Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle / RKA Rückm S_q		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0267.0...7	BO: Rückkühlanlage Zustandswort / RKA ZSW		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), R_INF (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), SERVO_DBSI (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0277[0...n]	Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter Verschleißzähler / LT Lüft Verschl_z		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0278	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle Reduzierung / Vdc U_unter Red		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -80 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [V]
p0279	Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle / Vdc Offs Warnschw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [V]
p0280	Zwischenkreisspannung maximal stationär / Vdc_max stat		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 50 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1500 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 660 [V]
p0281	Netzüberspannung Warnschwelle / U_n_über Warnschw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 100 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 110 [%]
p0282	Netzunterspannung Warnschwelle / U_n_unter Warnschw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 85 [%]
p0283	Netzunterspannung Abschaltchwelle / U_n_unter Ab_schw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 75 [%]

p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle / f_n über Warnschw		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 100.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 118.0 [%]

p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle / f_n über Warnschw		
A_INF, R_INF, S_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 100.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 110.0 [%]

p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle / f_n unter Warnschw		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 82.0 [%]

p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle / f_n unter Warnschw		
A_INF, R_INF, S_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 90.0 [%]

p0287[0...1]	Erdschlussüberwachung Abschaltchwelle / Erdschluss Schw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: [0] 6.0 [%] [1] 16.0 [%]

r0289	CO: Leistungsteil Ausgangstrom maximal / LT I_{Aus} max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0290	Leistungsteil Überlastreaktion / LT Überlastreakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 13	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0290	Leistungsteil Überlastreaktion / LT Überlastreakt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 13	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0293	CO: Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur / LT A_schw Mod_temp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast / LT I2t Warnschw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 95.0 [%]

p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast / LT I2t Warnschw		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 95.0 [%]

p0295	Lüfternachlaufzeit / Lüfternachlaufzeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]

r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle / Vdc U_unter_schw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle / Vdc U_unter_schw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r0297	Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle / Vdc U_über_schw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10100	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10001	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl / Motorcodenr Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 65535	Werkseinstellung: 0

p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl / Motorcodenr Ausw		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 65535	Werkseinstellung: 0

p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl / Motorcodenr Ausw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 65535	Werkseinstellung: 0

r0302[0...n]	Motorcodennummer Motor mit DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot m DQ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0303[0...n]	Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort / Motor m DQ ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [Veff]
p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6301, 6724
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [Veff]
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom / Mot I_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Aeff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom / Mot I_Bemes		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Aeff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0306[0...n]	Motor parallelgeschaltet Anzahl / Mot parallel Anz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 1	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0306[0...n]	Motor parallelgeschaltet Anzahl / Mot parallel Anz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1	Max: 50	Werkseinstellung: 1
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung / Mot P_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [kW]	Max: 100000.00 [kW]	Werkseinstellung: 0.00 [kW]
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung / Mot P_Bemes		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: -100000.00 [kW]	Max: 100000.00 [kW]	Werkseinstellung: 0.00 [kW]
p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos phi Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 1.000	Werkseinstellung: 0.000
p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos phi Bemes		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -0.990	Max: 1.000	Werkseinstellung: 0.000

p0309[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungswirkungsgrad / Mot eta_Bemes Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99.9 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p0310[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zylinder Kolbendurchmesser / Zyl Kolbendurchm Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2500.0 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm]
p0310[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Bemessungsfrequenz / Mot f_Bemes Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]
p0310[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungsfrequenz / Mot f_Bemes Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.000 [Hz]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Hz]
p0311[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zylinder Kolbenstangendurchmesser A-Seite / Zyl Stangendurch A Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2400.0 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl / Mot n_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [1/min]	Max: 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsgeschwindigkeit / Mot v_Bemes		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [m/min]	Max: 6000.0 [m/min]	Werkseinstellung: 0.0 [m/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl / Mot n_Bemes		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p0312[0...n]	Zylinder Kolbenstangendurchmesser B-Seite / Zyl Stangendurch B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [mm]	Max: 2400.0 [mm]	Werkseinstellung: 0.0 [mm]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Nm]	Max: 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungskraft / Mot F_Bemes		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 8_4	Einheitenwahl: p0100
	Min: 0.00 [N]	Normierung: - Max: 1000000.00 [N]	Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p0313[0...n]	Zylinder Kolbenhub / Zyl Kolbenhub		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: 0.0 [mm]	Normierung: - Max: 6000.0 [mm]	Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm]

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet) / Mot Polpaarz akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: -	Normierung: - Max: -	Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet) / Mot Polpaarz akt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: -	Normierung: - Max: -	Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0314[0...n]	Zylindertotvolumen A-Seite / Zyl_totvolumen A		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: 0.0 [cm³]	Normierung: - Max: 200000.0 [cm³]	Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [cm³]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl / Mot Polpaarzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl / Mot Polpaarzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0315[0...n]	Zylindertotvolumen B-Seite / Zyl_totvolumen B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [cm³]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [cm³]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [cm³]
p0315[0...n]	Motor-Polpaarweite / Mot Polpaarweite		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [mm]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mm]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.00 [mm]
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante / Mot kT		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.000 [Nm/A]	Einheitengruppe: 28_1 Normierung: - Max: 4000.000 [Nm/A]	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Nm/A]

p0316[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motor-Kraftkonstante / Mot kT Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.000 [N/Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 29_1 Normierung: - Max: 150000.000 [N/Aeff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [N/Aeff]
--	--	--	--

p0316[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Drehmomentkonstante / Mot kT Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.000 [Nm/A]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: - Max: 400.000 [Nm/A]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Nm/A]
---	---	---	--

p0317[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Spannungskonstante / Mot kE Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.0 [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 240000.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]
---	--	---	--

p0317[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motor-Spannungskonstante / Mot kE Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.0 [Veff s/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50000.0 [Veff s/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff s/m]
--	--	--	--

p0318[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Stillstandsstrom / Mot I_Still Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
---	--	---	--

3.2 SINAMICS-Parameter

p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom / Mot I_Still		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandsdrehmoment / Mot M_Still		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Nm]	Max: 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandskraft / Mot F_Still		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [N]	Max: 100000.00 [N]	Werkseinstellung: 0.00 [N]

p0320[0...n]	Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom / Mot I_mag_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [Aeff]	Max: 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.000 [Aeff]

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [1/min]	Max: 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0322[0...n] SERVO (Lin, Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Lin, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lin, Lin, Spin_diag)	Motor-Maximalgeschwindigkeit / Mot v_max Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [m/min]
p0322[0...n] SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 260000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]
p0322[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]
p0323[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Maximalstrom / Mot I_max Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0323[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Maximalstrom / Mot I_max Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl / Wicklung n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [1/min]	Max: 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit / Wicklung v_max		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [m/min]	Max: 1300.0 [m/min]	Werkseinstellung: 0.0 [m/min]

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl / Wicklung n_max		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [1/min]	Max: 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0325[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase / Mot PolID I 1. Ph		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [Aeff]	Max: 10000.000 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.000 [Aeff]

p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor / Mot M_kipp_korr		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 5 [%]	Max: 300 [%]	Werkseinstellung: 60 [%]

p0326[0...n]	Motor-Kippkraftkorrekturfaktor / Mot F_kipp_korr		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL, RESM Min: 5 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60 [%]
p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal / Mot phi_Last opt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 135.0 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722, 6721 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.0 [°]
p0328[0...n]	Motor-Reluktanzmomentkonstante / Mot kT_Reluktanz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: -1000.00 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mH]
p0328[0...n]	Motor-Reluktanzkraftkonstante / Mot kT_Reluktanz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: -1000.00 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mH]
p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom / Mot PollID Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0330[0...n]	Motor-Bemessungsschlupf / Mot Schlupf_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell / Mot I_mag_nenn akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722, 6722, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r0332[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos phi Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: - Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r0333[0...n]	Motor-Bemessungskraft / Mot F_Bemes		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: - Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell / Mot kT akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: - [Nm/A]	Max: - [Nm/A]	Werkseinstellung: - [Nm/A]

r0334[0...n]	Motor-Kraftkonstante aktuell / Mot kT akt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: - [N/Aeff]	Max: - [N/Aeff]	Werkseinstellung: - [N/Aeff]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell / Mot kT akt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: - [Nm/A]	Max: - [Nm/A]	Werkseinstellung: - [Nm/A]

p0335[0...n]	Motor-Kühlart / Mot Kühlart		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 128	Werkseinstellung: 0

r0336[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz aktuell / Mot f_Bemes akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [Hz]	Max: - [Hz]	Werkseinstellung: - [Hz]

r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK / Mot EMK_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK / Mot EMK_Bemes		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: - [Veff s/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff s/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff s/m]

p0338[0...n]	Motor-Grenzstrom / Mot I_grenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

r0339[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p0340[0...n]	Automatische Berechnung Parameter / Auto Berechn Par		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p0340[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter / Auto Par berechn Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0340 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Automatische Berechnung Regelungsparameter / Auto Par berechn Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0341[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zylinder-Masse / Zyl Masse Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000000 [kg]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kg]
p0341[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Trägheitsmoment / Mot M_Träg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kgm ²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6020, 6030, 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]
p0341[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motor-Masse / Mot Masse Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kg]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0341[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Trägheitsmoment / Mot M_Träg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000000 [kgm ²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6020, 6030, 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kgm ²]
p0342[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 1.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p0342[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Masse Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 1.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p0342[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 1.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p0343[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil/Zylinder Konfiguration / Ventil/Zyl Konfig Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0343[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungsstrom identifiziert / Mot I_Bemes ident Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0344[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zylinder Einbaulage A-Seite / Zyl Einbaulage A Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -90.0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [°]
p0344[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Masse (für thermisches Motormodell) / Mot-Masse th Mod Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [kg]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: 50000.0 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [kg]
p0345[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Wunschdämpfung geregelte Achse / Dämpf ger Achse Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.200	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
r0345[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungsanlaufzeit / Mot t_anl_Bemes Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: - [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0346[0...n]	Leitungslänge A-Seite / Leitungslänge A		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [mm]	Max: 10000.0 [mm]	Werkseinstellung: 0.0 [mm]

p0346[0...n]	Motor-Auferregungszeit / Mot t_Auferregung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -20.000 [s]	Max: 20.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]

p0347[0...n]	Leitungslänge B-Seite / Leitungslänge B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [mm]	Max: 10000.0 [mm]	Werkseinstellung: 0.0 [mm]

p0347[0...n]	Motor-Entregungszeit / Mot t_Entregung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [s]	Max: 20.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]

p0347[0...n]	Motor-Entregungszeit / Mot t_Entregung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [s]	Max: 20.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]

p0348[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Leitungsinwenddurchmesser / Leit_inwendurchm Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [mm]
p0348[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V / n_Einsatz Feldschw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]
p0348[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V / v_Einsatz Feldschw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.0 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [m/min]
p0349 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten / Einh_sys Motor-ESB Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0350[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Dämpfung unregelte Achse / Dämpf unger Achse Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.010	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.100

3.2 SINAMICS-Parameter

p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständer kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 2000.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

p0351[0...n]	Kolbenposition Eigenfrequenz minimal / Kolbenpos fn min		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.0 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm]

p0352[0...n]	Achse Eigenfrequenz A-Seite / Achse fn A		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0 [Hz]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand / R_Leitung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 120.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand / R_Leitung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 120.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

p0353[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Achse Eigenfrequenz Mitte / Achse fn Mitte Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0 [Hz]
p0353[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Vorschaltinduktivität / Mot L_Vorschalt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mH]
p0353[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Vorschaltinduktivität / Mot L_Vorschalt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mH]
p0354[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Achse Eigenfrequenz B-Seite / Achse fn B Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 1.0 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0 [Hz]
p0354[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt/R_D d Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 300.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0354[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt/R_D d Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 300.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]
p0355[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse / Mot R_Dämpf q Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 300.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]
p0356[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Ständerstreuinduktivität / Mot L_Ständerstreu Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]
p0356[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Ständerstreuinduktivität / Mot L_Ständerstreu Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]
p0357[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständ d Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse / Mot L_Lstreu/LDd		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: 0.00000 [mH]	Max: 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse / Mot L_Lstreu/LDd		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: 0.00000 [mH]	Max: 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p0359[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse / Mot L_Dämpf q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: 0.00000 [mH]	Max: 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt / Mot Lh/Lh d satt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: 0.00000 [mH]	Max: 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt / Mot Lh/Lh d satt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: 0.00000 [mH]	Max: 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0361[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt / Mot L_Haupt q satt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 10000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]
p0362[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1 / Mot Sättig Fluss 1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60.0 [%]
p0363[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2 / Mot Sättig Fluss 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 85.0 [%]
p0364[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3 / Mot Sättig Fluss 3 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 115.0 [%]
p0365[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4 / Mot Sättig Fluss 4 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 125.0 [%]

p0366[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1 / Mot Sättig I_mag 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 5.0 [%]	Max: 800.0 [%]	Werkseinstellung: 50.0 [%]

p0367[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2 / Mot Sättig I_mag 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 5.0 [%]	Max: 800.0 [%]	Werkseinstellung: 75.0 [%]

p0368[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3 / Mot Sättig I_mag 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 5.0 [%]	Max: 800.0 [%]	Werkseinstellung: 150.0 [%]

p0369[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4 / Mot Sättig I_mag 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 5.0 [%]	Max: 800.0 [%]	Werkseinstellung: 210.0 [%]

r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständ kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min: - [Ohm]	Max: - [Ohm]	Werkseinstellung: - [Ohm]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0372[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Leitung Widerstand gesamt / LT Leitung R ges Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r0373[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Nenn-Ständerwiderstand / Mot R_ Ständ nenn Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r0374[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt/R_D d Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r0375[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse / Mot R_Dämpf q Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r0376[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Nenn-Läuferwiderstand / Mot Nenn-R_Läuf Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]

r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt / Mot L_Streu gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt / Mot L_Streu gesamt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0378[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständer d		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [mH]	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0380[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse / Mot L_Dämpfer d		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [mH]	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0381[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse / Mot L_Dämpfer q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [mH]	Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt / Mot L_H tr/Lhd ges		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0383[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt / Mot L_Haupt q satt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse / Mot T_Läufer/T_Dd		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r0385[0...n]	Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse / Mot T_Dämpfer q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante / Mot T_Ständerstreu		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r0387[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse / Mot T_Sstreu/T_Sq Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
p0388[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor bei p1402.6 = 1 / Mot M_kipp_kor neu Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: RESM Min: 5 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 140 [%]
p0389[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Erreger-Bemessungsleerlaufstrom / Err I_leer_Bemes Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [A]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [A]
p0390[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Erreger-Bemessungsstrom / Err I_Bemes Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [A]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [A]
p0391[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp / I_adapt Pkt Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp / I_adapt Pkt Kp		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp adaptiert / I_adapt Pkt Kp ada		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp adaptiert / I_adapt Pkt Kp ada		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption / I_adapt Kp Adapt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 100.00 [%]

p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung / I_adapt Kp Skal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 100.00 [%]

r0395[0...n]	Ständerwiderstand aktuell / R_Ständer akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]

r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell / R_Läufer akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]

p0397[0...n]	Winkel Magn Entkopplung Maximalwinkel / Magn Entk Max_wink		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -90.0 [°]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.0 [°]

p0398[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1 / Magn Entk C1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: -10.000000	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000

p0399[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3 / Magn Entk C3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: -10.000000	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000

3.2 SINAMICS-Parameter

p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl / Geb_typ Ausw		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10100	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4700, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0402[0...n]	Getriebetyp Auswahl / Getriebetyp Ausw		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10100	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 9999

p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam / Geb_konfig wirksam		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam / Geb_konfig wirksam		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0405[0...n]	Rechteckgeber Spur A/B / Rechteckgeber A/B		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1111 bin

p0407[0...n]	Linearer Geber Gitterteilung / Geb Gitterteilung		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250000000 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 16000 [nm]

p0408[0...n]	Rotatorischer Geber Strichzahl / Rot Geb Strichzahl		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16777215	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2048

p0408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl / Geb_nachb Strichz		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 32	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16384	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2048

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert / Geb Inv Istwert		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert / Geb Inv Istwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert / Geb Inv Istwert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0411[0...n]	Messgetriebe Konfiguration / Messgetr Konfig		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0412[0...n]	Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4194303	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0413[0...n]	Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Fenster		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967300.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p0414[0...n]	Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt) / Relevante Bits		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 16

p0415[0...n]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (erkannt) / Gx_XIST1 Sich MSB		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 31	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 14
p0416[0...n]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert POS1 (erkannt) / nsrPos1		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 22000
p0417[0...n]	Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt) / Safety Vergl_algo		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 255
p0418[0...n]	Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST1		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 11
p0418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST1		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 11

3.2 SINAMICS-Parameter

p0419[0...n]	Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST2		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 9

p0420[0...n]	Geberanschluss / Geb_anschluss		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0421[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung / Geb abs Multiturn		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4096

p0422[0...n]	Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung / Geb abs Messschr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [nm]

p0423[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung / Geb abs Singleturn		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1073741823	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 8192

p0424[0...n]	Geber linear Nullmarkenabstand / Geb lin NM_abstand		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [mm]
p0425[0...n]	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand / Geb rot Abstand NM		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16777215	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2048
p0426[0...n]	Geber Nullmarke Differenzabstand / Geb NM Dif_abstand		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0427[0...n]	Geber SSI Baudrate / Geb SSI Baudrate		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [kHz]
p0428[0...n]	Geber SSI Monoflopzeit / Geb SSI t_Monoflop		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0429[0...n]	Geber SSI Konfiguration / Geb SSI Konfig		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration / SM Konfig		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin
p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration / SM Konfig		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin
p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset / Kom_winkeloffset		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]
p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset / Kom_winkeloffset		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p0432[0...n]	Getriebefaktor Geberumdrehungen / Getr_fakt Geb_umdr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1048576	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0433[0...n]	Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen / Getr_fakt Mot/Last		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1048576	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0434[0...n]	Geber SSI Fehlerbit / Geb SSI Fehlerbit		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0435[0...n]	Geber SSI Warnbit / Geb SSI Warnbit		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0436[0...n]	Geber SSI Paritybit / Geb SSI Paritybit		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert / SM Konfig erw		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert / SM Konfig erw		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0438[0...n]	Rechteckgeber Filterzeit / Geb t_Filt		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.64 [µs]

p0439[0...n]	Geber Hochlaufzeit / Geb Hochlaufzeit		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p0440[0...n]	Geber Seriennummer kopieren / Geb Ser_nr kopier		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0441[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1 / Geb IBN Ser_nr 1		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p0442[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2 / Geb IBN Ser_nr 2		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p0443[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3 / Geb IBN Ser_nr 3		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p0444[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4 / Geb IBN Ser_nr 4		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p0445[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5 / Geb IBN Ser_nr 5		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p0446[0...n]	Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert / Geb SSI Bit vor		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0447[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Absolutwert / Geb SSI Bit Wert		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25

p0448[0...n]	Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert / Geb SSI Bit nach		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0449[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Füllbits / Geb SSI Füllbits		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0451[0...2]	Kommutierungswinkelfaktor / Geb Kommut_faktor		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0452[0...2]	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige / Geb t_Filt Anz		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

r0452	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige / Geb t_Filt Anz		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

p0453[0...n]	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit / Geb_ausw n 0 t_Mes		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [ms]

p0454[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert Teil 2 / SM Konfig erw 2		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

r0455[0...2]	Geberkonfiguration erkannt / Geb_konfig erk		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0455	Geberkonfiguration erkannt / Geb_konfig erk		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0456[0...2]	Geberkonfiguration unterstützt / Geb_konfig unterst		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0456	Geberkonfiguration unterstützt / Geb_konfig unterst		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0457[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert Teil 2 / SM Eigensch erw 2		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0457	Sensor Module Eigenschaften erweitert Teil 2 / SM Eigensch erw 2		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0458[0...2]	Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0458[0...2]	Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0458	Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0458	Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0459[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0459[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0459	Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0459	Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r0460[0...2]	Geber Seriennummer Teil 1 / Geb Ser_nr 1		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0460	Geber Seriennummer Teil 1 / Geb Ser_nr 1		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0461[0...2]	Geber Seriennummer Teil 2 / Geb Ser_nr 2		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0461	Geber Seriennummer Teil 2 / Geb Ser_nr 2		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0462[0...2]	Geber Seriennummer Teil 3 / Geb Ser_nr 3		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0462	Geber Seriennummer Teil 3 / Geb Ser_nr 3		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0463[0...2]	Geber Seriennummer Teil 4 / Geb Ser_nr 4		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0463	Geber Seriennummer Teil 4 / Geb Ser_nr 4		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0464[0...2]	Geber Seriennummer Teil 5 / Geb Ser_nr 5		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0464	Geber Seriennummer Teil 5 / Geb Ser_nr 5		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0465[0...27]	Geber 1 Identnummer/Seriennummer / Geb1 Id_nr/Ser_nr		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0466[0...27]	Geber 2 Identnummer/Seriennummer / Geb2 Id_nr/Ser_nr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0467[0...27]	Geber 3 Identnummer/Seriennummer / Geb3 Id_nr/Ser_nr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0469[0...2]	Absolutwertgeber linear Messschritte / Geb lin Messchr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: - [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [nm]

r0469	Absolutwertgeber linear Messschritte / Geb lin Messchr		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: - [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [nm]

r0470[0...2]	Redundanter Groblagewert Gültige Bits / Gültige Bits		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0470	Redundanter Groblagewert Gültige Bits / Gültige Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0471[0...2]	Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits / Fein Bit		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0471	Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits / Fein Bit		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0472[0...2]	Redundanter Groblagewert Relevante Bits / Relevante Bits		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0472	Redundanter Groblagewert Relevante Bits / Relevante Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0473[0...2]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1 / nsrPos1		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0473	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1 / nsrPos1		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0474[0...2]	Redundanter Groblagewert Konfiguration / Red Lage Konfig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r0474	Redundanter Groblagewert Konfiguration / Red Lage Konfig		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0475[0...2]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit / Gx_XIST1 Sich MSB		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0475	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit / Gx_XIST1 Sich MSB		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0476[0...n]	Kolbennullpunkt Abgleichwert / Kolbennull Abgl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-2147483648	2147483647	0

r0477[0...2]	CO: Messgetriebe Lagedifferenz / Messgetr Lagediff		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0477	CO: Messgetriebe Lagedifferenz / Messgetr Lagediff		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0479[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0479 TM41	CO: TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0479 ENC, ENC_840	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0480[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4720, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0480 ENC, ENC_840	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4720, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0481[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704, 4730, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0481 TM41	CO: TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0481 ENC, ENC_840	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4730, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0482[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4702, 4704, 4735, 4740, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0482 TM41	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0482 ENC, ENC_840	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4735, 4740, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0483[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0483 TM41	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0483 ENC, ENC_840	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0484[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Redundante Gebergroblage + CRC / Geb Red Lage+CRC Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0484 ENC, ENC_840	CO: Redundante Gebergroblage + CRC / Geb Red Lage+CRC Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0485[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell / Geberroh wert ink Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0485 ENC, ENC_840	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell / Geberroh wert ink Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0486[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohrtwert absolut / Geberrohrtwert abs		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0486	CO: Messgetriebe Geberrohrtwert absolut / Geberrohrtwert abs		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0487[0...2]	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW / Geb Gn_STW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0487	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW / Geb Gn_STW		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4700, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0488[0...2]	Messtaster 1 Eingangsklemme / Messtaster 1 Eing		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0488[0...2]	Messtaster 1 Eingangsklemme / Messtaster 1 Eing		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0488 ENC, ENC_840	Messtaster 1 Eingangsklemme / Messtaster 1 Eing Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0489[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Messtaster 2 Eingangsklemme / Messtaster 2 Eing Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0489[0...2] SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Messtaster 2 Eingangsklemme / Messtaster 2 Eing Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0489 ENC, ENC_840	Messtaster 2 Eingangsklemme / Messtaster 2 Eing Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0490 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren / MT oder NM_ers inv Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p0491 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, TM41	Motorgeber Störreaktion GEBER / Störreakt GEBER Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER / Störreakt GEBER		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER / Störreakt GEBER		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus / v_diff max/Abt_zyk		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [m/min]

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus / n_diff max/Abt_zyk		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus / v_diff max/Abt_zyk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [m/min]

p0492	Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus / n_diff max/Abt_zyk		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p0492 ENC, ENC_840	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus / n_diff max/Abt_zyk Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]
p0492 ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus / v_diff max/Abt_zyk Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [m/min]
p0493[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0493[0...n] SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0493 ENC, ENC_840	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 211	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing_kl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing_kl		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4735 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4735 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0495	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing		
ENC, ENC_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4735 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0496[0...2]	Geber Diagnosesignal Auswahl / Geb Diag Ausw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 86	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0496 ENC, ENC_840	Geber Diagnosesignal Auswahl / Geb Diag Ausw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 86	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0497[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort / Geb Diag DW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0497 ENC, ENC_840	Geber Diagnosesignal Doppelwort / Geb Diag DW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0498[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort / Geb Diag Low-Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0498 ENC, ENC_840	Geber Diagnosesignal Low-Wort / Geb Diag Low-Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0499[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort / Geb Diag High-Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0499	Geber Diagnosesignal High-Wort / Geb Diag High-Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0500	Technologische Anwendung (Applikation) / Tec Anwendung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	100	103	100

p0500	Technologische Anwendung (Applikation) / Tec Anwendung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	6	1

p0505	Einheitensystem Auswahl / Einheitensys Ausw		
A_INF, B_INF, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	4	1

p0514[0...9]	Normierung spezifisch Bezugswerte / Norm spez Bezugsw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.000001	10000000.000000	1.000000

p0515[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[0] / Norm spez p514[0]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0516[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[1] / Norm spez p514[1]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0517[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[2] / Norm spez p514[2]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0518[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[3] / Norm spez p514[3]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0519[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[4] / Norm spez p514[4]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0520[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[5] / Norm spez p514[5]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0521[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[6] / Norm spez p514[6]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0522[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[7] / Norm spez p514[7]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0523[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[8] / Norm spez p514[8]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0524[0...19]	Normierung spezifisch Parameter bezogen auf p0514[9] / Norm spez p514[9]		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem / Reg_verst Einh_sys		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem / Reg_verst Einh_sys		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0530[0...n]	Lager Ausführung Auswahl / Lager Ausfüh Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 104	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0531[0...n]	Lager Codenummer Auswahl / Lager Codenr Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0532[0...n]	Lager Maximaldrehzahl / Lager n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0532[0...n]	Lager Maximalgeschwindigkeit / Lager v_max		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.0 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [m/min]

p0532[0...n]	Lager Maximaldrehzahl / Lager n_max		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0541[0...n]	Lastgetriebe Codenummer / Lastgetr Codenr		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0542[0...n]	Lastgetriebe Maximaldrehzahl / Lastgetr n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [1/min]	Max: 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0543[0...n]	Lastgetriebe Maximaldrehmoment / Lastgetr M_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Nm]	Max: 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p0544[0...n]	Lastgetriebe Übersetzungsverhältnis gesamt Zähler / Lastgetr Übers Z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2147483647	Werkseinstellung: 0

p0545[0...n]	Lastgetriebe Übersetzungsverhältnis gesamt Nenner / Lastgetr Übers N		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2147483647	Werkseinstellung: 0

p0546[0...n]	Lastgetriebe Drehrichtung Invertierung / Lastgetr Richt Inv		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2147483647	Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0547[0...n]	Lastgetriebe Trägheitsmoment / Lastgetr M_Träg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.000000 [kgm²]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kgm²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kgm²]

p0550[0...n]	Bremse Ausführung / Bremse Ausf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0551[0...n]	Bremse Codenummer / Bremse Codenr		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0552[0...n]	Bremse Maximaldrehzahl / Bremse n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]

p0553[0...n]	Bremse Haltedrehmoment / Bremse M_Halte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: - Max: 1000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p0554[0...n]	Bremse Trägheitsmoment / Bremse M_Trägh		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: - [kgm ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]

r0565[0...15]	CO: Messtaster Zeitstempel / MT t_stempel		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0566[0...3]	CO: Messtaster Zeitstempelbezug / MT t_stempelbez		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0567	CO: Messtaster Diagnosewort / MT Diag_wort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0570	Sperrliste Werte wirksam Anzahl / Sperrliste Anz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung / Sperrliste Berechn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2142	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung / Sperrliste Berechn		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2142	0

p0572[0...n]	Sperrliste aktivieren/deaktivieren / Sperrl akt/deakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p0573	Automatische Bezugswertberechnung sperren / Berechn sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p0578[0...n]	Technologieabhängige Parameter berechnen / Tec Par berechn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Applikationen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p0580	Messtaster Eingangsklemme / MT Eingangsklemme		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	8	0

p0581	Messtaster Flanke / MT Flanke		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0582	Messtaster Pulse pro Umdrehung / MT Pulse pro Umdr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0583	Messtaster Messzeit maximal / MT t_Mes max		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.040 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]
r0586	CO: Messtaster Drehzahlwert / MT n_ist		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r0586	CO: Messtaster Geschwindigkeitswert / MT v_ist		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r0587	CO: Messtaster Messzeit gemessen / MT t_Mes gemessen		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0588	CO: Messtaster Pulszähler / MT Pulszähler		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0589	Messtaster Wartezeit / MT t_Warte		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0595	Technologische Einheit Auswahl / Tech Einh Auswahl		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0596	Technologische Einheit Bezugsgröße / Tech Einh Bezugsgr		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung / Mot Temp_sensor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 21	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung / Mot Temp_sensor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 21	Werkseinstellung: 0

p0601[0...n]	Motortemperatursensor Sensortyp / Mot_temp_sens Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 11	Werkseinstellung: 2

p0601	Temperatursensor Sensortyp / Temp_sens Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 6	Werkseinstellung: 0

p0602	Parallelschaltung Leistungsteilnummer Temperatursensor / LT_nr Temp_sensor		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 10	Werkseinstellung: 0

p0603	CI: Motortemperatur Signalquelle / Mot Temp S_q		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 2: Sensor Warnschwelle / Mod 2: Sens A_schw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [°C]	Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 200.0 [°C]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.0 [°C]

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 2: Sensor Warnschwelle / Mod 2: Sens A_schw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [°C]	Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 200.0 [°C]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 130.0 [°C]

p0605[0...n]	Mot_temp_mod 1/2 Sensor Schwelle und Temperaturwert / Mod 1/2 Sens SchwT		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016, 8017
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [°C]	Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 240.0 [°C]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 145.0 [°C]

p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2: Sensor Zeitstufe / Mod 2:Sens t_stufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 240.000 [s]

p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2: Sensor Zeitstufe / Mod 2:Sens t_stufe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p0607[0...n]	Temperatursensorfehler Zeitstufe / Sensorfehler Zeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.100 [s]
p0608[0...3]	Cl: Motortemperatur Signalquelle 2 / Mot_temp S_q 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0609[0...3]	Cl: Motortemperatur Signalquelle 3 / Mot_temp S_q 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion / Mot Temp Reakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016, 8017, 8018, 8019 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12
p0611[0...n]	I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch / I2t Mot_mod T		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung / Mot_temp_mod Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017, 8018, 8019 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0010 0000 0010 bin
p0613[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Umgebungstemperatur / Mod 1/3 Umg_temp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -40 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 100 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [°C]
p0614[0...n]	Thermische Widerstandsadaption Reduktionsfaktor / Therm R_adapt Red		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30 [%]
p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle / I2t Störschw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 220.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 180.0 [°C]
p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1 / Mot Temp Warn 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 195.0 [°C]

p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1 / Mot Temp Warn 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [°C]	Max: 200.0 [°C]	Werkseinstellung: 130.0 [°C]

p0617[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil / Ständ Therm Eisen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 40.0 [%]

p0618[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil / Ständ Therm Kupfer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 15.0 [%]

p0619[0...n]	Läufer Thermisch relevante Masse / Läufe Therm Masse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 20.0 [%]

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand / Mot Therm_adapt R		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2	Werkseinstellung: 2

3.2 SINAMICS-Parameter

p0620[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand / Mot Therm_adapt R Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0621[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung / Ident Rst Restart Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0622[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung / t_Auferr Rs_id Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
r0623 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Rs-Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschalten / Rs-Id Rs n Einsch Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
p0624[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Temperatur Offset PT100 / Mot T_Offset PT100 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -100.0 [K]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: - Max: 100.0 [K]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [K]

p0625[0...n]	Motor Umgebungstemperatur während Inbetriebnahme / Mot Umg_temp IBN		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -40 [°C]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 80 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017, 8018 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [°C]

p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen / Mot T_Über Eisen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 10 [K]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: - Max: 200 [K]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50 [K]

p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung / Mot T_Über Ständer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 15 [K]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: - Max: 200 [K]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017, 8018 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80 [K]

p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läufer / Mot T_Über Läufer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 20 [K]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: - Max: 200 [K]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8018 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [K]

p0629[0...n]	Ständerwiderstand Referenz / R_Ständer Ref		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 2000.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0630[0...n]	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur / Mod T_Umgebung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8018 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0631[0...n]	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur / Mod T_Ständer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8018, 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0632[0...n]	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur / Mod T_Wicklung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017, 8018, 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r0633[0...n]	Mot_temp_mod Rotortemperatur / Mod Rotortemp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8018, 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
p0634[0...n]	Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt / PSIQ KPSI UNSAT		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.000 [Vseff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [Vseff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Vseff]

p0635[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt / PSIQ KIQ UNSAT Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0636[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt / PSIQ KID UNSAT Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0637[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Q-Fluss Flussgradient gesättigt / PSIQ Grad SAT Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0.00 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mH]
p0640[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Stromgrenze / Stromgrenze Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722, 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p0641[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CI: Stromgrenze Skalierung Signalquelle / I_grenze Skal S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0642[0...n]	Geberloser Betrieb Stromreduktion / Geberl Betr I_red		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren / Überspg_schutz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren / Überspg_schutz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0644[0...n]	Stromgrenze Auferregung Asynchronmotor / I_max Auferr ASM		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300.0 [%]

p0645[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT1 / Mot kT-Kennl kT1		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.000 [N/Aeff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.000 [N/Aeff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [N/Aeff]

p0645[0...n] SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Motor kT-Kennlinie kT1 / Mot kT-Kennl kT1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.000 [Nm/A]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.000 [Nm/A]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Nm/A]
p0646[0...n] SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Motor kT-Kennlinie kT3 / Mot kT-Kennl kT3 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0647[0...n] SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Motor kT-Kennlinie kT5 / Mot kT-Kennl kT5 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0648[0...n] SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Motor kT-Kennlinie kT7 / Mot kT-Kennl kT7 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0650[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Betriebsstunden aktuell / Mot t_Betr akt Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [h]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0651[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall / Mot t_Betr Wartung Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150000 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [h]
p0652[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor Ständerwiderstand Skalierung / Mot R_Ständ Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p0653[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Ständerstreuinduktivität Skalierung / Mot L_S_Streu Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p0655[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung / Mot L_H d ges Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p0656[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung / Mot L_H q ges Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p0657[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung / Mot L_Dämpf d Skal	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 4
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 10.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p0658[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung / Mot L_Dämpf q Skal	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 4
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 10.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p0659[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung / Mot R_Dämpf d Skal	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 4
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 10.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p0660[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung / Mot R_Dämpf q Skal	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 4
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 10.0 [%]	Max: 300.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p0680[0...7] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Zentraler Messtaster Eingangsklemme / Zen Mes Eing	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 8	Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0681	BI: Zentraler Messtaster Synchronisationssignal Signalquelle / Zen Mes Sync_sig		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0682	CI: Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle / Zen Mes STW S_q		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0684	Zentraler Messtaster Auswerteverfahren / Zen Mes Ausw_verf		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0685	Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige / Zen Mes STW Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0686[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke / Zen Mes t_mes 0/1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0687[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke / Zen Mes t_mes 1/0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0688 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige / Zen Mes ZSW Anz Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0690[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Bürstenlose Erregung Bemessungsstrom / BLE I_Bemes Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [A]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [A]
p0691[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Gegendrehfeldererregung Korrekturfaktor / GDE Korrektur Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p0692[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Gegendrehfeldererregung Eisenwiderstand / GDE Eisenwiderst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -100000.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]
p0693[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Bürstenlose Erregung Induktivität d-Achse gesättigt / BLE L_d gesättigt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -1000.00000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0694[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Gegendrehfelderregung Streuinduktivität / GDE L_Streu Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -10.00000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]
p0696[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Bürstenlose Erregung Übersetzungsverhältnis / BLE Übersetz_verh Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p0697[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Bürstenlose Erregung Polpaarzahl / BLE Polpaarzahl Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0698[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Bürstenlose Erregung Erregerwiderstand / BLE Err_widerst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -100.00000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]
p0699[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Erregung Konfiguration / Err Konfig Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0700 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, TB30, TM15DI_DO, TM31	Makro Binektoreingänge (BI) / Makro BI Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0700[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Makro Binektoreingänge (BI) / Makro BI Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0721 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CU Digitaleingänge Klemmenistwert / CU DI Klemmenistw Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2119, 2120, 2121, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0721 CU_NX_840	CX Digitaleingänge Klemmenistwert / CX DI Istwert Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2179, 2180, 2190, 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0721 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Digitaleingänge Klemmenistwert / CU DI Klemmenistw Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2019, 2020, 2021, 2030, 2031, 2032, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0722.0...21 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO/BO: CU Digitaleingänge Status / CU DI Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2120, 2121, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	--	--

r0722.0...17 CU_NX_840	CO/BO: CX Digitaleingänge Status / CX DI Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2179, 2180, 2190, 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
----------------------------------	--	--	--

r0722.0...22 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CO/BO: CU Digitaleingänge Status / CU DI Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2020, 2021, 2030, 2031, 2032, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
--	--	--	--

r0723.0...21 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert / CU DI Status inv Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2120, 2121, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	---	--	--

r0723.0...17 CU_NX_840	CO/BO: CX Digitaleingänge Status invertiert / CX DI Status inv Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2179, 2180, 2190, 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
----------------------------------	---	--	--

r0723.0...22 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert / CU DI Status inv Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2020, 2021, 2030, 2031, 2032, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0728 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CU Eingang oder Ausgang einstellen / CU DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p0728 CU_NX_840	CX Eingang oder Ausgang einstellen / CX DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2179, 2190, 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p0728 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Eingang oder Ausgang einstellen / CU DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2030, 2031, 2032, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
r0729 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit / CU DO Zugr_hoheit Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0729	CX Digitalausgänge Zugriffshoheit / CX DO Zugr_hoheit		
CU_NX_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r0729	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit / CU DO Zugr_hoheit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2030, 2031, 2032, 2033
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p0738	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8 / CU S_q DI/DO 8		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2119, 2130
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p0738	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8 / CX S_q DI/DO 8		
CU_NX_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2179, 2190
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p0738	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8 / CU S_q DI/DO 8		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2019, 2030
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p0739	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9 / CU S_q DI/DO 9		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2130
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p0739 CU_NX_840	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9 / CX S_q DI/DO 9 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2190 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0739 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9 / CU S_q DI/DO 9 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0740 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10 / CU S_q DI/DO 10 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0740 CU_NX_840	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10 / CX S_q DI/DO 10 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0740 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10 / CU S_q DI/DO 10 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0741 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11 / CU S_q DI/DO 11 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0741 CU_NX_840	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11 / CX S_q DI/DO 11 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2179, 2191 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
---------------------------	--	--	---

p0741 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11 / CU S_q DI/DO 11 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
---	--	--	---

p0742 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12 / CU S_q DI/DO 12 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2132 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	--	---

p0742 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12 / CU S_q DI/DO 12 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2032 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
---	--	--	---

p0743 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13 / CU S_q DI/DO 13 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2132 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	--	---

p0743 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13 / CU S_q DI/DO 13 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2032 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
---	--	--	---

p0744 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14 / CU S_q DI/DO 14 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0744 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14 / CU S_q DI/DO 14 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0745 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15 / CU S_q DI/DO 15 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2119, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0745 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15 / CU S_q DI/DO 15 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0746 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 16 / CU S_q DO 16 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2038 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0747 CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CU Digitalausgänge Status / CU DO Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0747	CX Digitalausgänge Status / CX DO Status		
CU_NX_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2190, 2191
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0747	CU Digitalausgänge Status / CU DO Status		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2030, 2031, 2032, 2033, 2038
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0748	CU Digitalausgänge invertieren / CU DO inv		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p0748	CX Digitalausgänge invertieren / CX DO inv		
CU_NX_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2190, 2191
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p0748	CU Digitalausgänge invertieren / CU DO inv		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2030, 2031, 2032, 2033, 2038
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

r0752[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CO: CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom aktuell / CU AI U_Eing akt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0753[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Glättungszeitkonstante / CU AI T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
r0755[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CO: CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent / CU AI Wert in % Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2019, 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p0756[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Typ / CU AI Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4
p0757[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Kennlinie Wert x1 / CU AI Kennl x1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p0758[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Kennlinie Wert y1 / CU AI Kennl y1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0759[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert x2 / CU AI Kennl x2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -20.000	Max: 20.000	Werkseinstellung: 10.000

p0760[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert y2 / CU AI Kennl y2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -1000.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 100.00 [%]

p0761[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle / CU Drahtbr Schw		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mA]	Max: 20.00 [mA]	Werkseinstellung: 2.00 [mA]

p0762[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit / CU Drahtbr t_Ver		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 1000 [ms]	Werkseinstellung: 100 [ms]

p0763[0]	CU Analogeingang Offset / CU AI Offset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -20.000	Max: 20.000	Werkseinstellung: 0.000

p0766[0]	CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren / CU AI Betrag akt		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2040
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1	Werkseinstellung: 0

p0767[0]	BI: CU Analogeingang Signalquelle für invertieren / CU AI Inv S_q		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0768[0]	CU Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung / CU AI Fenster		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p0769[0]	BI: CU Analogeingang Freigabe Signalquelle / CU AI Freig S_q		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0771[0...2]	CI: Messbuchsen Signalquelle / Messb S_q		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0772[0...2]	Messbuchsen Auszugebendes Signal / Messb Signalwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r0774[0...2]	Messbuchsen Ausgangsspannung / Messb U_{Ausgang}		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0776[0...2]	Messbuchsen Modus / Messb Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 96	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99

p0777[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x1 / Messb Kennlinie x1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -100000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p0778[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y1 / Messb Kennlinie y1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.98 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.49 [V]

p0779[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x2 / Messb Kennlinie x2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -100000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 427.9E9 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p0780[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y2 / Messb Kennlinie y2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.98 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.98 [V]

p0783[0...2]	Messbuchsen Offset / Messb Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -4.98 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.98 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [V]

p0784[0...2]	Messbuchsen Begrenzung ein/aus / Messb Begr ein/aus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r0786[0...2]	Messbuchsen Normierung pro Volt / Messb Norm/Volt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0788[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse / Messb Phy Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0789[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung / Messb PhyAdr Verst		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00000

r0790[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert / Messb Phy Adr Wert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus / CU DI Simulation		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031, 2100, 2119, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CX Digitaleingänge Simulationsmodus / CX DI Simulation		
CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2180, 2190, 2191
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus / CU DI Simulation		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2019, 2020, 2021, 2030, 2031, 2032, 2033
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / CU DI Simul Sollw		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031, 2100, 2119, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / CX DI Simul Sollw		
CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / CU DI Simul Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2019, 2020, 2021, 2030, 2031, 2032, 2033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0797[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Simulationsmodus / CU AI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0798[0] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert / CU AI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p0799[0...2] CU_I_840	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit / CU I/O t_Abtast Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0799[0...2] CU_NX_840	CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit / CX I/O t_Abtast Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0799[0...2] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit / CU I/O t_Abtast Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0799[0...2]	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit / CU I/O t_Abtast		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p0806	BI: Steuerungshoheit sperren / PcCtrl sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv / PcCtrl aktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0809[0...2]	Befehlsdatensatz CDS kopieren / CDS kopieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0810	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0 / Wahl CDS Bit 0		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0811 VECTOR, VECTOR_AC	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1 / Wahl CDS Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0819[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Antriebsdatensatz DDS kopieren / DDS kopieren Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 31	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0820[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0 / Wahl DDS Bit 0 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0821[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1 / Wahl DDS Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0822[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2 / Wahl DDS Bit 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0823[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3 / Wahl DDS Bit 3		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0824[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4 / Wahl DDS Bit 4		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer / Mot_um Motornummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer / Mot_um Motornummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0827[0...n]	Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer / Mot_um ZSW Bitnr		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0828[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Motorumschaltung Rückmeldung / Mot_um Rückmeldung Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0830.0...15 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Motorumschaltung Zustandswort / Mot_um ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0831[0...15] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Motorumschaltung Schützrückmeldung / Mot_um Schützrückm Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0832.0...15 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Motorumschaltung Schützrückmeldung Zustandswort / Mot_um Rückm ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0833 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Datensatzumschaltung Konfiguration / DS_um Konfig Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p0833 VECTOR, VECTOR_AC	Datensatzumschaltung Konfiguration / DS_um Konfig Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0010 bin

r0835.2	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / Datensatzumsch ZSW		
ENC, ENC_840, TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8575
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0835.0...12	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / Datensatzumsch ZSW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8575
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0836.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt / CDS angewählt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8560
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0837.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt / DDS angewählt		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8565
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0838[0...3]	Motor-/Geberdatensatz angewählt / MDS/EDS angewählt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8565
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0839	Motorumschaltung Schützensteuerung Verzögerungszeit / Mot_um Anst t_Ver		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0 [ms]	500 [ms]	0 [ms]

p0840[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1) Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0840[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1) Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0840 TM41	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1) Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0844[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0844[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0844 TM41	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) / AUS2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0845[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0845[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0848[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0848 TM41	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) / AUS3 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p0849[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2 / AUS3 S_q 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0852[0...n] A_INF, A_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0852 TM41	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0854[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0854 TM41	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p0854 ENC, ENC_840	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0855[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Haltebremse unbedingt öffnen / Bremse unbed öffn Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0856[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Drehzahlregler freigeben / n_reg freigeben Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0856[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	BI: Geschwindigkeitsregler freigeben / v_reg freigeben Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0857 HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840, SERVO_DBSI	Leistungsteil Überwachungszeit / LT t_Überw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 100.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [ms]

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit / LT t_{Überw}		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 100.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6000.0 [ms]
p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 9719.13
p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0860	BI: Netzschütz Rückmeldung / Netzschütz Rückm		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 863.1
p0861	Netzschütz Überwachungszeit / Netzschütz t_{Überw}		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0862	Leistungsteil Einschaltverzögerung / LT t_Ein		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2610, 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
r0863.0	CO/BO: Systemdruck Zustandswort / p_Sys ZSW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0863.0...2	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort / Koppl ZSW/STW		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0864	BI: Systemdruck vorhanden / p_Sys vorhanden		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p0864	BI: Einspeisung Betrieb / INF Betrieb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2610, 8710, 8910 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0865	Systemdruck Einschaltsschwelle / p_Sys Schw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [bar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [bar]
p0866	Systemdruck Einschaltsschwelle Hysterese / p_Sys Hyst		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [%]
p0867	Leistungsteil Hauptschützhaltezeit nach AUS1 / LT t_HS nach AUS1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [ms]
p0868	Leistungsteil Entprellzeit/Wartezeit / LT t_Entpr/t_Warte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 65000 [ms]
p0869	Ablaufsteuerung Konfiguration / Abl_strg Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p0869	Ablaufsteuerung Konfiguration / Abl_strg Konfig		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p0870	BI: Hauptschutz schließen / Hauptschutz schl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0873	CO/BO: Einspeisung gesamt Betrieb / INF gesamt Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0874	BI: Smart/Basic Line Module Betrieb / SLM/BLM Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0887.0...13	BO: ESR Zustandswort / ESR ZSW		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0888	ESR Konfiguration / ESR Konfig		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0889	BI: ESR Reaktion freigeben / Reakt freig		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2090.9

p0890[0...4]	BI: ESR Trigger / ESR Trigger		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2090.2 [1] 9721.15 [2] 9723.1 [3] 9723.2 [4] 0
p0891	ESR AUS-Rampe / ESR AUS-Rampe		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0892	ESR Zeitstufe / ESR Zeitstufe		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.50 [s]
p0893	ESR Geschwindigkeit / ESR Geschw		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (ESR, Lin), SERVO_840 (ESR, Lin), SERVO_AC (ESR, Lin), SERVO_DBSI (ESR, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [m/min]
p0893	ESR Drehzahl / ESR Drehzahl		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR), SERVO_DBSI (ESR)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p0894	Parken Voreinstellung / Parken Voreinst		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 bin

p0894	Parken Voreinstellung / Parken Voreinst		
ENC, HLA, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p0894	Parken Voreinstellung / Parken Voreinst		
ENC_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 bin

p0895[0...n]	BI: Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren / LT_kompo akt/deakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0896.0	BO: Parkende Achse Zustandswort / Parkende Achse ZSW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p0897 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Parkende Achse Anwahl / Parkende Achse Anw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0898.0...15 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO/BO: Steuerwort Antriebsobjekt 1 / STW DO1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0898.0...14 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung / STW Abl_strg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0898.0...14 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung / STW Abl_strg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0898.0...10 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung / STW Abl_strg INF Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0898.0...10 B_INF, B_INF_840	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung / STW Abl_strg INF Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8720 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r0898.0...13 TM41	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung / STW Abl_strg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0898.10 ENC, ENC_840	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO / STW Abl_strg GebDO Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0899.0...15 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO/BO: Zustandswort Antriebsobjekt 1 / ZSW DO1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0899.0...13 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Abl_strg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0899.0...15 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Abl_strg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2503 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0899.0...12 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung / ZSW Abl_strg INF Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8826, 8926 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0899.0...12	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung / ZSW Abl_strg INF		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8726
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0899.0...15	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Abl_strg		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9680
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0899.7...9	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO / ZSW Abl_strg GebDO		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p0915[0...29]	TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung / TM15 PD PZD Sollw		
TM15	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	4273	[0] 4201
			[1] 4204
			[2] 4205
			[3] 4211
			[4] 4212
			[5] 4213
			[6...29] 0

p0915[0...35]	TM17 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung / TM17 PD PZD Sollw		
TM17	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	4265	[0] 4201
			[1] 4204
			[2] 4211
			[3] 4212
			[4...35] 0

p0916[0...29]	TM15 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung / TM15 PD PZD Istw		
TM15	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4373	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 4301 [1] 4304 [2] 4305 [3] 4311 [4] 4312 [5] 4313 [6...29] 0
p0916[0...35]	TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung / TM17 PD PZD Istw		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4365	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 4301 [1] 4304 [2] 4311 [3] 4312 [4...35] 0
p0918	PROFIBUS Adresse / PB Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 126	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2401, 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 126
p0922	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr		
CU_I_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 390	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2420, 2423, 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 391

p0922 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 390	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2420, 2423, 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 CU_NX_840	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 390	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2420, 2423, 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 390
p0922 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 166	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 SERVO_840, SERVO_DBSI	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 136
p0922 SERVO, SERVO_AC	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p0922	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr		
SERVO (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_DBSI (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p0922	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr		
SERVO (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lagereg, Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 999	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p0922	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p0922	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p0922 VECTOR (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, n/M)	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 VECTOR (Lagereg, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, Lagereg, n/M)	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 999	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 999	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 A_INF, B_INF, R_INF, S_INF	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 370	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

3.2 SINAMICS-Parameter

p0922 TM15, TM17	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0922 TM41	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 9677, 9679, 9681, 9683 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p0922 ENC, ENC_840	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / IF1 PZD Telegr Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 81	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2401, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
r0924[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	ZSW-Bit Impulse freigegeben / ZSW Imp freigege Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2454, 2456 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0925 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	PROFIdrive taktsynchron Lebenszeigentoleranz / PD Lebensz_tol Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r0930	PROFIdrive Betriebsmodus / PD Betriebsmodus		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0944	CO: Störpufferänderungen Zähler / Störpufferänd		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0945[0...63]	Störcode / Störcode		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0946[0...65534]	Störodelist / Störodelist		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
r0947[0...63]	Störnummer / Störnummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0948[0...63]	Störzeit gekommen in Millisekunden / t_Stör gek ms		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r0949[0...63] Alle Objekte	Stöwert / Stöwert Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0952 Alle Objekte	Störfälle Zähler / Störfälle Anz Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6700, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r0963 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	PROFIBUS Baudrate / PB Baudrate Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0964[0...6] CU_I_840	Geräteidentifikation / Geräteident Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0964[0...6] CU_NX_840	Geräteidentifikation / Geräteident Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0964[0...6] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Geräteidentifikation / Geräteident Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r0965	PROFIdrive Profilvernummer Profilverversion / PD Profilver Vers		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p0969	Systemlaufzeit relativ / t_System relativ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970	Einspeisung Parameter zurücksetzen / INF Par Reset		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p0970	TM120 Parameter zurücksetzen / TM120 Par Reset		
TM120	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970	TM15 Parameter zurücksetzen / TM15 Par Reset		
TM15	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970	TM150 Parameter zurücksetzen / TM150 Par Reset		
TM150	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970	TM15DI/DO Parameter zurücksetzen / TM15D Par Reset		
TM15DI_DO	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970	TM17 Parameter zurücksetzen / TM17 Par Reset		
TM17	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970	TM31 Parameter zurücksetzen / TM31 Par Reset		
TM31	Änderbar: C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	100	0

p0970 TM41	TM41 Parameter zurücksetzen / TM41 Par Reset Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970 TB30	TB30 Parameter zurücksetzen / TB30 Par Reset Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970 TM54F_MA	TM54F Parameter zurücksetzen / TM54F Par Reset Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0970 ENC, ENC_840	ENCODER Parameter zurücksetzen / ENC Par Reset Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0971 Alle Objekte	Antriebsobjekt Parameter speichern / Antr_obj Par sp Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p0972 CU_I_840	Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p0972	Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset		
CU_NX_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Alle Gruppen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 3	Werkseinstellung: 0

p0972	Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Alle Gruppen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 3	Werkseinstellung: 0

r0975[0...10]	Antriebsobjekt Identifikation / DO Identifikation		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p0976	Alle Parameter zurücksetzen und laden / Alle Par res laden		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1(30), C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1013	Werkseinstellung: 0

p0976	Alle Parameter zurücksetzen und laden / Alle Par res laden		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(30), C2(30)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1013	Werkseinstellung: 0

p0977	Alle Parameter speichern / Alle Par speichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Werkseinstellungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1013	Werkseinstellung: 0

p0978[0...n] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Liste der Antriebsobjekte / Liste der DO Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r0579 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1 [1...24] 0
r0979[0...30] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0979[0...30] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0979[0...10] ENC, ENC_840, TM41	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0979[0...10] ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r0980[0...299] Alle Objekte	Liste vorhandener Parameter 1 / Liste vorh Par 1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r0981[0...299]	Liste vorhandener Parameter 2 / Liste vorh Par 2		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0989[0...299]	Liste vorhandener Parameter 10 / Liste vorh Par 10		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0990[0...99]	Liste geänderter Parameter 1 / Liste geä Par 1		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0991[0...99]	Liste geänderter Parameter 2 / Liste geä Par 2		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r0999[0...99]	Liste geänderter Parameter 10 / Liste geä Par 10		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p1000[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlollwerte / Makro CI n_soll		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	999999	0

p1000[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Geschwindigkeitssollwerte / Makro CI v_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1001[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 1 / v_soll_fest 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p1001[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 1 / n_soll_fest 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]
p1002[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 2 / v_soll_fest 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p1002[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 2 / n_soll_fest 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1003[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 3 / v_soll_fest 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1003[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 3 / n_soll_fest 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1004[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 4 / v_soll_fest 4		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1004[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 4 / n_soll_fest 4		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1005[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 5 / v_soll_fest 5		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1005[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 5 / n_soll_fest 5		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1006[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 6 / v_soll_fest 6		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1006[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 6 / n_soll_fest 6		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1007[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 7 / v_soll_fest 7		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1007[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 7 / n_soll_fest 7		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1008[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 8 / v_soll_fest 8		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1008[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 8 / n_soll_fest 8		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1009[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 9 / v_soll_fest 9		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1009[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 9 / n_soll_fest 9		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1010[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 10 / v_soll_fest 10		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1010[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 10 / n_soll_fest 10		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1011[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 11 / v_soll_fest 11		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1011[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 11 / n_soll_fest 11		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1012[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 12 / v_soll_fest 12		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1012[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 12 / n_soll_fest 12		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1013[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 13 / v_soll_fest 13		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1013[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 13 / n_soll_fest 13		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1014[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 14 / v_soll_fest 14		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1014[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 14 / n_soll_fest 14		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1015[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 15 / v_soll_fest 15		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1015[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlfest Sollwert 15 / n_soll_fest 15 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]
p1020[0...n] SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	BI: Geschwindigkeitsfest Sollwert-Auswahl Bit 0 / v_soll_fest Bit 0 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1020[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 0 / n_soll_fest Bit 0 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1020[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 0 / n_soll_fest Bit 0 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010, 3011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1021[0...n] SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	BI: Geschwindigkeitsfest Sollwert-Auswahl Bit 1 / v_soll_fest Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1021[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1 / n_soll_fest Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1021[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1 / n_soll_fest Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010, 3011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1022[0...n] SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2 / v_soll_fest Bit 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1022[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 2 / n_soll_fest Bit 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1022[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 2 / n_soll_fest Bit 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010, 3011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1023[0...n] SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 3 / v_soll_fest Bit 3 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1023[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 3 / n_soll_fest Bit 3 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1023[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 3 / n_soll_fest Bit 3 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3010, 3011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1024 SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert wirksam / v_soll_fest wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1024 SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	CO: Drehzahlfestsollwert wirksam / n_soll_fest wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1024 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlfestsollwert wirksam / n_soll_fest wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3010, 3011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1030[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Motorpotenziometer Konfiguration / Mop Konfiguration Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0110 bin
p1035[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1035 TM41	BI: Nullmarken freigeben / NM freigeben Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1036[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit / Mop n_max		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl / Mop n_max		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit / Mop n_min		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl / Mop n_min		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1039[0...n]	BI: Motorpotenziometer Invertierung / Mop Inv		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert / Mop Startwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert / Mop Startwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1041[0...n]	BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik / Mop Hand/Auto		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1042[0...n]	CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert / Mop Auto Sollw		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1043[0...n]	BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen / Mop Setzw über		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1044[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Cl: Motorpotenziometer Setzwert / Mop Setzw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1045 SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	CO: Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert vor Hochlaufgeber / Mop n_soll vor HLG Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1045 SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor Hochlaufgeber / Mop n_soll vor HLG Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1047[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Mop Hochlaufzeit Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]
p1048[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Mop Rücklaufzeit Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber / Mop Sollw nach HLG		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber / Mop Sollw nach HLG		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1051[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung / v_grenz HLG pos		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1083[0]

p1051[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung / n_grenz HLG pos		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1083[0]

p1052[0...n] SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Cl: Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung / v_grenz HLG neg Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1086[0]
p1052[0...n] HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Cl: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung / n_grenz HLG neg Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1086[0]
p1055[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	BI: Tippen Bit 0 / Tippen Bit 0 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1056[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	BI: Tippen Bit 1 / Tippen Bit 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1058[0...n]	Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert / Tippen 1 v_soll		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlsollwert / Tippen 1 n_soll		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1059[0...n]	Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert / Tippen 2 v_soll		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlsollwert / Tippen 2 n_soll		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1063[0...n]	Sollwertkanal Geschwindigkeitsgrenze / Sollw_kanal v_gr		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]

p1063[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw)	Sollwertkanal Drehzahlgrenze / Sollw_kanal n_gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.000 [1/min]
p1063[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sollwertkanal Drehzahlgrenze / Sollw_kanal n_gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40000.000 [1/min]
p1070[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	CI: Hauptsollwert / Hauptsollwert Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1024[0]
p1071[0...n] SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	CI: Hauptsollwert Skalierung / Hauptsollw Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
r1073 SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	CO: Hauptsollwert wirksam / Hauptsollw wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1073	CO: Hauptsollwert wirksam / Hauptsollw wirk		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1075[0...n]	CI: Zusatzsollwert / Zusatzsollw		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1076[0...n]	CI: Zusatzsollwert Skalierung / Zusatzsollw Skal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam / Zusatzsollw wirk		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam / Zusatzsollw wirk		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam / Gesamtsollw wirk		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam / Gesamtsollw wirk		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1079	Interpolatortakt für Drehzahlsollwerte / Interp_takt n_soll		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 127.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1080[0...n]	Minimalgeschwindigkeit / v_min		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p1080[0...n]	Minimaldrehzahl / n_min		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 19500.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]
p1081	Maximaldrehzahl Skalierung / n_max Skal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 100.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 105.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p1081	Maximalgeschwindigkeit Skalierung / v_max Skal		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 100.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 105.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1082[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Maximalgeschwindigkeit / v_max Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]
p1082[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Maximaldrehzahl / n_max Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2820, 3020, 3050, 3060, 3070, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.000 [1/min]
p1082[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Maximalgeschwindigkeit / v_Max Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1300.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2820, 3020, 3050, 3060, 3070, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]
p1082[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Maximaldrehzahl / n_max Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2820, 3020, 3050, 3060, 3070, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.000 [1/min]
r1082[0...n] TM41	Gebernachbildung Maximaldrehzahl / Geb_nachb n_max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1083[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung / v_grenz pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]
p1083[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.000 [1/min]
p1083[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung / v_grenz pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]
p1083[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40000.000 [1/min]
r1084 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam / v_grenz pos wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam / n_grenz pos wirk		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1084	CO: Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam / v_grenz pos wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam / n_grenz pos wirk		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1085[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung / v_grenz pos		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1083[0]

p1085[0...n]	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1083[0]

p1086[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung / v_grenz neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 0.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1000.000 [m/min]
p1086[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 0.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -210000.000 [1/min]
p1086[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung / v_grenz neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 0.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1000.000 [m/min]
p1086[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -210000.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 0.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -40000.000 [1/min]
r1087 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam / v_grenz neg wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam / n_grenz neg wirk		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1087	CO: Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam / v_grenz neg wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam / n_grenz neg wirk		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1088[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung / n_grenz neg		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1086[0]

p1088[0...n]	CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1086[0]

p1091[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 1 / v_Ausblend 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1091[0...n]	Ausblenddrehzahl 1 / n_Ausblend 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1092[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 2 / v_Ausblend 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1092[0...n]	Ausblenddrehzahl 2 / n_Ausblend 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1093[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 3 / v_Ausblend 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1093[0...n]	Ausblenddrehzahl 3 / n_Ausblend 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1094[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 4 / v_Ausblend 4		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]

p1094[0...n]	Ausblenddrehzahl 4 / n_Ausblend 4		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]

p1098[0...n]	CI: Ausblendgeschwindigkeit Skalierung / v_Ausblend Skal		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1098[0...n]	CI: Ausblenddrehzahl Skalierung / n_Ausblend Skal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r1099.0	CO/BO: Ausblendband Zustandswort / Ausblendband ZSW		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1101[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite / v_Ausblend Breite		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p1101[0...n]	Ausblenddrehzahl Bandbreite / n_Ausblend Breite		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [1/min]
p1106[0...n]	Cl: Minimalgeschwindigkeit Signalquelle / v_min S_q		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1106[0...n]	Cl: Minimaldrehzahl Signalquelle / n_min S_q		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1110[0...n]	BI: Richtung negativ sperren / Richt neg sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1111[0...n]	BI: Richtung positiv sperren / Richt pos sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1112	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung / v_soll n Min_begr		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1112	CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung / n_soll n Min_begr		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung / Sollw Inv		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung / Sollw nach Begr		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung / Sollw nach Begr		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1115	Hochlaufgeber Auswahl / HLG Auswahl		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3050, 3060, 3070, 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3050, 3060, 3070, 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR)	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR)	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p1120[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Änderbar: C2(1), T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	Datentyp: FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Sollwerte	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max: 999999.000 [s]	Werkseinstellung: 10.000 [s]
Min: 0.000 [s]			

p1121[0...n] HLA	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Änderbar: C2(1), T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	Datentyp: FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Sollwerte	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max: 999999.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]
Min: 0.000 [s]			

p1121[0...n] SERVO_840, SERVO_DBSI	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Änderbar: C2(1), T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	Datentyp: FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Sollwerte	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max: 999999.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]
Min: 0.000 [s]			

p1121[0...n] SERVO, SERVO_AC	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Änderbar: C2(1), T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	Datentyp: FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Sollwerte	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max: 999999.000 [s]	Werkseinstellung: 10.000 [s]
Min: 0.000 [s]			

p1121[0...n] HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Änderbar: C2(1), T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	Datentyp: FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Sollwerte	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max: 999999.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]
Min: 0.000 [s]			

3.2 SINAMICS-Parameter

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]
	P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]		

p1122[0...n]	BI: Hochlaufgeber überbrücken / HLG überbrücken		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1130[0...n]	Hochlaufgeber AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG t_Anf_ver		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p1131[0...n]	Hochlaufgeber EndVERRUNDUNGSZEIT / HLG t_End_ver		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p1134[0...n] HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Hochlaufgeber Verrundungstyp / HLG Verrundungstyp Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1135[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p1135[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p1135[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf Änderbar: C2(1), T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.000 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_Anf_ver		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p1137[0...n]	AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_End_ver		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p1138[0...n]	CI: Hochlaufgeber Hochlaufzeit Skalierung / HLG t_HL Skal		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1139[0...n]	CI: Hochlaufgeber Rücklaufzeit Skalierung / HLG t_RL Skal		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1140	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1141[0...n]	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1141	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1142[0...n]	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p1142	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben		
TM41	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9678
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	1

p1143[0...n]	BI: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen / HLG Setzw übern		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p1144[0...n]	CI: Hochlaufgeber Setzwert / HLG Setzw		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität / HLG Nachf Intens		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3080
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.0	50.0	1.3

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität / HLG Nachf Intens		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080
	P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.0	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.3
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv / HLG Tol HL/RL akt		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 10.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.200 [m/min]
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv / HLG Tol HL/RL akt		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 1000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 19.800 [1/min]
r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung / HLG Beschleunigung		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_2 Normierung: p2007 Max: - [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/s ²]

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung / HLG Beschleunigung		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 39_1 Normierung: p2007 Max: - [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/s ²]
r1150	CO: Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang / HLG v_soll am Ausg		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang / HLG n_soll am Ausg		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1151[0...n]	Hochlaufgeber Konfiguration / HLG Konfig		
SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p1152	BI: Sollwert 2 Freigabe / Sollw 2 Freig		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2711, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 899.15

p1155[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 / n_reg n_soll 1		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1155[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1 / v_reg v_soll 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1155	CI: TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1 / Geb_nachb n_soll 1		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1160[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 2 / v_reg v_soll 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	--	--

r1169 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1 und 2 / v_reg v_soll 1/2 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
---	---	---	---

r1169 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2 / n_reg n_soll 1/2 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
---	---	---	--

r1169 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1 und 2 / v_reg n_soll 1/2 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
---	---	---	--

r1170 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe / v_reg Sollw Summe Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
---	--	---	---

r1170 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe / n_reg Sollw Summe Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3050, 3080, 5019, 5020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
--	--	---	---

r1170	CO: Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe / v_reg Sollw Summe		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3050, 3080, 5019, 5020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1170	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe / n_reg Sollw Summe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080, 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1189[0...n]	Drehzahlsollwert Konfiguration / n_reg Konfig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0011 bin
p1189[0...n]	Geschwindigkeitssollwert Konfiguration / v_reg Konfig		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0011 bin
p1189	TM41 Gebernachbildung Konfiguration / Geb_nachb Konfig		
TM41	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0010 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p1190	CI: DSC Lageabweichung XERR / DSC XERR		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1191	CI: DSC Lagereglerverstärkung KPC / DSC KPC		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1192[0...n]	DSC Geberauswahl / DSC Geberauswahl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1193[0...n]	DSC Geberanpassung Faktor / DSC Geberanp Fakt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.00000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00000
p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW / DSC_STW		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin), SERVO_DBSI (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW / DSC_STW		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline), SERVO_DBSI (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1195	Cl: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM / DSC T_SYMM		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin), SERVO_DBSI (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1195	Cl: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM / DSC T_SYMM		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline), SERVO_DBSI (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1196	CO: DSC Lagesollwert / DSC x_soll		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1197	Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell / n_soll_fest Nr akt		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1197	Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell / n_soll_fest Nr akt		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1198.0...15	CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal / STW Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), SERVO_DBSI (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1199.0...8	CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort / HLG ZSW		
HLA (ESR), HLA_840 (ESR), HLA_DBSI (ESR), SERVO (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), SERVO_DBSI (Erw Sollw, Erw Sollw, ESR, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1200	CI: Lageoffset Inkremental/Absolut / x_off ink/abs		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1200[0...n]	Fangen Betriebsart / Fangen Betr_art		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1201[0...n]	CI: Lageoffset Inkremental/Absolut gültig / x_off gültig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1201[0...n]	BI: Fangen Freigabe Signalquelle / Fangen Freig S_q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1202[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fangen Suchstrom / Fangen I_Such Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p1203[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor / Fangen v_Such Fakt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
r1204.0...15 VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status / Fangen Uf Stat Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1205.0...21 VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status / Fangen Vektor Stat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1206[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Wiedereinschaltautomatik Störungen unwirksam / WEA Stör unwirksam Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1207	BI: WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt / WEA Anbindung DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1208[0...1]	BI: WEA Modifikation Einspeisung / WEA Modifikation		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	6	0

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche / WEA Anlaufversuche		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	10	3

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche / WEA Anlaufversuche		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	10	3

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch / WEA t_Warte Anlauf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch / WEA t_Warte Anlauf		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

p1213[0...1]	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit / WEA t_Überw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.0 [s]	10000.0 [s]	0.0 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1213[0...1] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit / WEA t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [s]
r1214.0...15 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status / WEA Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1214.0...15 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status / WEA Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1215 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motorhaltebremse Konfiguration / Bremse Konfig Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2707, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1216 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motorhaltebremse Öffnungszeit / Bremse t_Öffnen Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
p1217 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Motorhaltebremse Schließzeit / Bremse t_Schließ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]

p1218[0...1]	BI: Motorhaltebremse öffnen / Bremse öffnen		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1219[0...3]	BI: Motorhaltebremse sofort schließen / Bremse schließen		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 0 [2] 0 [3] 1229.9

p1220	CI: Motorhaltebremse öffnen Signalquelle Schwelle / Bremse öffnen Schw		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1221	Motorhaltebremse öffnen Schwelle / Bremse öffnen Schw		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1222	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse geschlossen / Bremse Rückm zu		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1223	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse offen / Bremse Rückm offen		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1224[0...3]	BI: Motorhaltebremse schließen bei Stillstand / Bremse zu Stillst		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1225	CI: Stillstandserkennung Schwellwert / Stillstand Schw		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 63[0]
p1226[0...n]	Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle / v_still v_schw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.20 [m/min]
p1226[0...n]	Stillstandserkennung Drehzahlschwelle / n_still n_schw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [1/min]

p1226[0...n]	Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle / v_still v_schw		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.20 [m/min]

p1227	Stillstandserkennung Überwachungszeit / Still_erk t_Überw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [s]

p1227	Stillstandserkennung Überwachungszeit / n_still t_Überw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [s]

p1228	Impulslöschung Verzögerungszeit / Impulslösch t_Ver		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 299.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

r1229.1...11	CO/BO: Motorhaltebremse Zustandswort / Bremse ZSW		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p1230[0...n]	BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung / ASC/DCBRK Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1231[0...n]	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration / ASC/DCBRK Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom / DCBRK I_Brems		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom / DCBRK I_Brems		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer / DCBRK Zeitdauer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600.0 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0 [s]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl / DCBRK n_Start		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit / DCBRK v_Start		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 1300.00 [m/min]	Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl / DCBRK n_Start		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 40000.00 [1/min]

p1235[0...n]	BI: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung / ASC ext Rückm		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p1236[0...n]	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit / ASC ext t_Überw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 1000 [ms]	Werkseinstellung: 200 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1237[0...n]	Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen / ASC ext t_Warte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200 [ms]
r1238	CO: Ankerkurzschluss extern Zustand / EASC Zustand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1239.0...13	CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort / ASC/DCBRK ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration / Vdc-Reg Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 9	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3082, 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration / Vdc-Reg Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1241	Vdc_max-Regler Einschaltpegel / Vdc_max Ein_peg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 70.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r1242	Vdc_max-Regler Einschaltpegel / Vdc_max Ein_peg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p1243[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor / Vdc_max Dyn_faktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 1 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p1244[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle oben / Vdc Schwelle oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 165 [V]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1200 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 750 [V]
p1245[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) / Vdc_min Ein_peg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 65 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 76 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1245	Vdc_min-Regler Einschaltpegel / Vdc_min Ein_peg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 100.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r1246	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) / Vdc_min Ein_peg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p1247[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) / Vdc_min Dyn_faktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 1 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p1248[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle unten / Vdc Schwelle unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 50 [V]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 285 [V]
p1249[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_max n_schwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [1/min]

p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 19_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [A/V]	Max: 100.00 [A/V]	Werkseinstellung: 1.00 [A/V]

p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 1.00

p1250	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 0.00

p1251[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit / Vdc_reg Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 10000 [ms]	Werkseinstellung: 0 [ms]

p1252[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit / Vdc_reg t_Vorhalt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 1000 [ms]	Werkseinstellung: 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1254 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel / Vdc_max Erf Einpeg Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1255[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Vdc_min-Regler Zeitschwelle / Vdc_min t_schwelle Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p1256[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) / Vdc_min Reaktion Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1257[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_min n_schwelle Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.00 [1/min]
r1258 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Vdc-Regler Ausgang / Vdc_reg Ausgang Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p1260 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Bypass Konfiguration / Bypass Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1261.0...12 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO/BO: Bypass Steuer-/Zustandswort / Bypass STW/ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1262[0...n] VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Bypass Totzeit / Bypass t_Tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p1263 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Debypass Verzögerungszeit / Debypass t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p1264 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Bypass Verzögerungszeit / Bypass t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p1265 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Bypass Drehzahlschwelle / Bypass n_schwelle Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1480.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1266	BI: Bypass Steuerbefehl / Bypass Befehl		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1267	Bypass Umschaltquelle Konfiguration / Umsch_quel Konfig		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p1268	BI: Bypass Rückmeldung Synchronisation abgeschlossen / RM Sync abgeschl		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3819.2

p1269[0...1]	BI: Bypass Schalter Rückmeldung / Bypass Rückm		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1270[0...n]	Fangen Konfiguration / Fangen Konfig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

p1271[0...n]	Fangen Maximalfrequenz bei gesperrter Richtung / Fangen f_max Richt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 650 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [Hz]

p1272	Simulationsbetrieb / Simulationsbetrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1	Werkseinstellung: 0

p1274[0...1]	Bypass Schalter Überwachungszeit / Schalter t_Überw		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 5000 [ms]	Werkseinstellung: 1000 [ms]

p1275	Motorhaltebremse Steuerwort / Bremse STW		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p1276	Motorhaltebremse Stillstandserkennung Überbrückung / Bremse Still Brück		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2704
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [s]	Max: 300.000 [s]	Werkseinstellung: 300.000 [s]

p1277	Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle überschritten / Verz Schw übersch		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2707
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [s]	Max: 300.000 [s]	Werkseinstellung: 0.000 [s]

p1278	Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung / Bremse Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1279[0...3]	BI: Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung / Bremse ODER UND		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), SERVO_DBSI (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1280[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f) / Vdc_reg Konfig U/f		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1281[0...n]	Vdc-Regler Konfiguration / Vdc-Reg Konfig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
r1282	Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f) / Vdc_max Ein_peg		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p1283[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f) / Vdc_max Dyn_faktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]

p1284[0...n]	Vdc_max-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_max t_schwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [s]

p1285[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Ein_peg		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 65 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 76 [%]

r1286	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Ein_peg		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p1287[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Dyn_faktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p1288[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f) / Vdc_max Faktor HLG</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000</p>	<p>Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.500</p>
<p>p1289[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f) / Vdc_max n_schwelle</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [1/min]</p>
<p>p1290[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f) / Vdc_reg Kp</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00</p>
<p>p1291[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f) / Vdc_reg Tn</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40 [ms]</p>
<p>p1292[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f) / Vdc_reg t_Vorhalt</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [ms]</p>

p1293[0...n]	Vdc_min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f) / Vdc_min Ausg_begr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [Hz]

p1294	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f) / Vdc_max Erf Einpeg		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1295[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_min t_schwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p1296[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Reaktion		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1297[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f) / Vdc_min n_schwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1298 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f) / Vdc_reg Ausgang Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1300[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 20	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 23	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5060, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 21
p1300[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 20	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 23	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5060, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 21
p1300[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 19	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6301, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1300[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 23	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6301, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20

p1302[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	U/f-Steuerung Konfiguration / U/f Konfig Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p1310[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Anfahrstrom (Spannungsanhebung) permanent / I_Anfahr (Ua) perm Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]
p1311[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Anfahrstrom (Spannungsanhebung) bei Beschleunigung / I_Anfahr Beschl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p1312[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Anfahrstrom (Spannungsanhebung) bei Anlauf / I_Anfahr Anlauf Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
r1315 VECTOR, VECTOR_AC	Spannungsanhebung gesamt / U_anhebung ges Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1317[0...n]	U/f-Steuerung Aktivierung / Uf Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5730
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1318[0...n]	U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit / Uf t_Hoch_Rück		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p1319[0...n]	U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null / Uf U bei f=0 Hz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1320[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1 / Uf Kennlinie f1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

p1321[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1 / Uf Kennlinie U1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1322[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2 / Uf Kennlinie f2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

p1323[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2 / Uf Kennlinie U2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1324[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3 / Uf Kennlinie f3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

p1325[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3 / Uf Kennlinie U3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz / Uf Kennlinie f		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4 / Uf Kennlinie f4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Spannung / Uf Kennlinie U		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4 / Uf Kennlinie U4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p1330[0...n]	CI: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig / Uf U_soll unabh		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1331[0...n]	Spannungsbegrenzung / U_begr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 50.00 [Veff]	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: - Max: 2000.00 [Veff]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [Veff]

p1333[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	U/f-Steuerung FCC Startfrequenz / U/f FCC f_Start Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]
p1334[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz / Schlupfkomp Start Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]
p1335[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Schlupfkompensation Skalierung / Schlupfkomp Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6300, 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p1336[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Schlupfkompensation Grenzwert / Schlupfkomp Grenzw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 250.00 [%]
r1337 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Schlupfkompensation Istwert / Schlupfkomp Istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung / Uf Res_dämpf Verst		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung / Uf Res_dämpf Verst		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6310
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante / Uf Res_dämpf T		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [ms]

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante / Uf Res_dämpf T		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [ms]

p1340[0...n]	I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung / I_max_reg Kp		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.500	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p1341[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	I_max-Frequenzregler Nachstellzeit / I_max_reg Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.300 [s]
r1343 VECTOR, VECTOR_AC	CO: I_max-Regler Frequenzausgang / I_max_reg f_ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1344 VECTOR, VECTOR_AC	I_max-Regler Spannungsausgang / I_max_reg U_ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
p1345[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung / DCBRK Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p1345[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung / I_max_U_reg Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

3.2 SINAMICS-Parameter

p1346[0...n]	Gleichstrombremsung Nachstellzeit / DCBRK Tn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 7017
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.000 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.030 [ms]

p1346[0...n]	I_max-Spannungsregler Nachstellzeit / I_max_U_reg Tn		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 7017
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.000 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.030 [s]

r1348	CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert / Uf Eco-Fakt Istw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6300, 6301
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz / Uf Res_dämpf f_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [Hz]

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz / Uf Res_dämpf f_max		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Hz]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]

p1350[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	U/f-Steuerung Sanftanlauf / Uf Sanftanlauf Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1351[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz / Bremse f_Start Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: REL Min: -300.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p1356[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CI: U/f-Steuerung Winkelsollwert / Uf Winkelsollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1358[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel / Sym Istwinkel Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1359 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Winkeldifferenz / Winkeldifferenz Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p1360 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Bremschopper Bremswiderstand kalt / Br_chopper R kalt</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [Ohm]</p> <p>Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [Ohm]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Ohm]</p>
<p>p1362[0...1] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Bremschopper Einsatzschwelle / Br_chopper Schw</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [V]</p> <p>Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1158 [V]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [V] [1] 60 [V]</p>
<p>r1363 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>CO: Bremschopper Ausgangsspannung / Br_chopper U_Ausg</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]</p> <p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]</p>
<p>p1364 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Bremschopper Widerstand Unsymmetrie / Br_chopper R Unsym</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]</p> <p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100.00 [%]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25.00 [%]</p>
<p>r1369[0] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>CO: Phasenstrom Istwert gefiltert / I_Ph Istw gefilt</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]</p> <p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]</p>

p1381[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	U/f-Steuerung Modulationsgrenze Reduktion / U/f Mod_gr Redukt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p1400[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Regelung Konfiguration / Reg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p1400[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlregelung Konfiguration / n_reg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5019, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin
p1400[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsregelung Konfiguration / v_reg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5019, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin
p1400[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregelung Konfiguration / n_reg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0010 0001 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p1401[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussregelung Konfiguration / Flussreg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 1110 bin
p1402[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0100 bin
p1402[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0100 bin
p1402[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0001 bin
p1404[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Geberloser Betrieb Umschalt Drehzahl / Geberl Betr n_Um Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]

p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit / Geberl Betr v_Um		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Geschwindigkeitsregler / STW v_reg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1406.4...15	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1407.0...20	CO/BO: Zustandswort Regler / ZSW Reg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1407.0...26	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r1407.0...26	CO/BO: Zustandswort Geschwindigkeitsregler / ZSW v_reg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1407.0...27	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1408.0...9	CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530, 5040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1408.0...15	CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p1409[0...n]	Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration / n_reg Erw Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p1409[0...n]	Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration / v_reg Erw Konfig		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p1412[0...n] TM41	TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Totzeit / n_soll Totzeit Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [ms]
p1413[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsistwertfilter Aktivierung / v_ist_filt Akt Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1413[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlwertfilter Aktivierung / n_ist_filt Akt Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1413[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsistwertfilter Aktivierung / v_ist_filt Akt Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1414[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung / v_soll_filt Akt Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p1414[0...n]	Drehzahl Sollwertfilter Aktivierung / n_soll_filt Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1414[0...n]	Geschwindigkeit Sollwertfilter Aktivierung / v_soll_filt Akt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1414[0...n]	TM41 Gebernachbildung Drehzahl Sollwertfilter Aktivierung / n_soll_filt Akt		
TM41	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p1415[0...n]	Geschwindigkeit Sollwertfilter 1 Typ / v_soll_filt 1 Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1415[0...n]	Drehzahl Sollwertfilter 1 Typ / n_soll_filt 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1415[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ / v_soll_filt 1 Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1416[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante / v_soll_filt 1 T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1416[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante / n_soll_filt 1 T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1416[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante / v_soll_filt 1 T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1416[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante / n_soll_filt 1 T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1417[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / v_soll_filt 1 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1417[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1417[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / v_soll_filt 1 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1417[0...n] TM41	TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1418[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / v_soll_filt 1 D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p1418[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1418[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / v_soll_filt 1 D_n		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1418[0...n]	TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_n		
TM41	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 1.000	Werkseinstellung: 0.700

p1419[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / v_soll_filt 1 fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1419[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1419[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / v_soll_filt 1 fn_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1420[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / v_soll_filt 1 D_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1420[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1420[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / v_soll_filt 1 D_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1421[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ / v_soll_filt 2 Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2	Werkseinstellung: 0

p1421[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Typ / n_soll_filt 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1421[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ / v_soll_filt 2 Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1422[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante / v_soll_filt 2 T		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p1422[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante / n_soll_filt 2 T		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p1422[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante / v_soll_filt 2 T		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1423[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / v_soll_filt 2 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1423[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1423[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / v_soll_filt 2 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p1424[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / v_soll_filt 2 D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1424[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p1424[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / v_soll_filt 2 D_n		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1425[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / v_soll_filt 2 fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1425[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1425[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / v_soll_filt 2 fn_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1426[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / v_soll_filt 2 D_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1426[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1426[0...n]	Geschwindigkeitollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / v_soll_filt 2 D_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD / DSC T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin), SERVO_DBSI (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD / DSC T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline), SERVO_DBSI (DSC Spline)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1428[0...n]	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / v_vor Sym t_tot		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p1428[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / n_vor Sym t_tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0
p1428[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / v_vor Sym t_tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0
p1428[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / n_vor Sym t_tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0
p1429[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante / n_vor Sym T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1429[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante / v_vor Sym T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1430[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CI: Geschwindigkeitsvorsteuerung / v_vorsteuerung Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1430[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CI: Drehzahlvorsteuerung / n_vorsteuerung Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1430[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Geschwindigkeitsvorsteuerung / v_vorsteuerung Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1431 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell / n_vorst Mot_mod Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1432[0...1] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlvorsteuerung / n_vorst Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020, 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1432[0...1]	CO: Geschwindigkeitsvorsteuerung / v_vorst		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020, 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

p1433[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz / v_reg RefMod fn		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz / n_reg RefMod fn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p1433[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz / v_reg RefMod fn		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz / n_reg RefMod fn		
VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1434[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung / v_reg RefMod D Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p1434[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung / n_reg RefMod D Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p1434[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung / v_reg RefMod D Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p1434[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung / n_reg RefMod D Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p1435[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit / n_reg RefMod t_tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p1435[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit / v_reg RefMod t_tot		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit / n_reg RefMod t_tot		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

r1436	CO: Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Geschw_sollwert Ausgang / RefMod v_soll Ausg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlsollwert Ausgang / RefMod n_soll Ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1436	CO: Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Geschw_sollwert Ausgang / RefMod v_soll Ausg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlsollwert Ausgang / RefMod n_soll Ausg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1437[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang / n_reg RefMod I_Ant Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1436[0]
r1438 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert / v_reg v_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1438 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert / n_reg n_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1438 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert / v_reg v_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1438 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert / n_reg n_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3001, 5019, 5030, 5042, 5210, 6020, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1439	Drehzahlsollwert I-Anteil / n_soll I_Ant		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5040, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1439	Geschwindigkeitssollwert I-Anteil / v_soll I_Ant		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5040, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

p1440[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlistwert Eingang / n_reg n_ist		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 63[0]

p1441[0...n]	Geschwindigkeitswert Glättungszeit / v_ist t_Gl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p1441[0...n]	Drehzahlistwert Glättungszeit / n_ist T_Glättung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1441[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitswert Glättungszeit / v_ist t_Gl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1441[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlwert Glättungszeit / n_ist T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1442[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit / n_Reg n_ist T_Glät Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6020, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.00 [ms]
r1443 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehzahlregler Drehzahlwert am Istwerteingang / n_reg n_ist Eing Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1444 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert statisch / v_reg v_soll stat Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1444	Drehzahlregler Drehzahlsollwert statisch / n_reg n_soll stat		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1444	Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert gesamt / v_reg v_soll stat		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1445	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1445	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r1445	CO: Geschwindigkeitswert geglättet / v_ist glatt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r1445	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1446[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitswertfilter Typ / v_ist_filt Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
--	--	---	--

p1446[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlwertfilter Typ / n_ist_filt Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
---	--	---	--

p1446[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitswertfilter Typ / v_ist_filt Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
--	--	---	--

p1447[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz / v_ist_filt fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
--	---	--	--

p1447[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlwertfilter Nenner-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
---	---	--	--

p1447[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz / v_ist_filt fn_n		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1448[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung / v_ist_filt D_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1448[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Dämpfung / n_ist_filt D_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1448[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung / v_ist_filt D_n		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1449[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz / v_ist_filt fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1449[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1449[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz / v_ist_filt fn_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p1450[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung / v_ist_filt D_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1450[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Dämpfung / n_ist_filt D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1450[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung / v_ist_filt D_z		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1451[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlwert Glättungszeit geberlos / n_ist t_gl geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p1451[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitswert Glättungszeit geberlos / v_ist t_gl geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p1451[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Drehzahlwert Glättungszeit geberlos / Mot_mod n_ist t_gl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4 [ms]
p1452[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit (geberlos) / n_R n_ist T_g SL Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6020, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [ms]
r1454 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil / v_reg Reg_diff Tn Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil / n_reg Reg_diff Tn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r1454	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil / v_reg Reg_diff Tn		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil / n_reg Reg_diff Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1455[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionssignal / v_reg Adapt_sig Kp		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1455[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / n_reg Adapt Kp u		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 400.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1456[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / v_reg Adapt Kp u		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 400.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / n_reg Adapt Kp u		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 400.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / n_reg Adapt Kp o		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 400.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1457[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / v_reg Adapt Kp o		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [%]		

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / n_reg Adapt Kp o		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [%]		

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten / Adapt_faktor unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]		

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten / Adapt_faktor unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]		

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben / Adapt_faktor oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]		

p1459[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Adaptionsfaktor oben / Adapt_faktor oben Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1460[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung A / v_reg Kp A Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100.000 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [%]
p1460[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Kp n unten Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0000 [Nms/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: 500000000.0000 [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.3000 [Nms/rad]
p1460[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionsgeschw unten / v_reg Kp n unten Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0000 [Ns/m]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: 500000000.0000 [Ns/m]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0000 [Ns/m]
p1460[0...n] VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Kp n unten Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.0000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6020, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.3000

3.2 SINAMICS-Parameter

p1461[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung / v_reg Kp		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100.0 [%]	Max: 1000.0 [%]	Werkseinstellung: 0.0 [%]

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Kp n ob Skal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 200000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1461[0...n]	Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben Skalierung / v_reg Kp n ob Skal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 200000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Kp n ob Skal		
VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 200000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1462[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung B / v_reg Kp B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten / n_reg Tn n unten
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 6020, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit Adaptionsgeschw unten / v_reg Tn n unten
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten / n_reg Tn n unten
VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 6020, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [ms]

p1463[0...n]	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit / v_reg Tn
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [ms]
	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Tn n ob Skal
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1463[0...n]	Geschwindigkeitsregler Tn Adaptionsgeschw oben Skalierung / v_reg Tn n ob Skal
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%] Min: 0.0 [%]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Tn n ob Skal
VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000.0 [%] Min: 0.0 [%]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1464[0...n]	Geschwindigkeitsregler D-Anteil Glättungszeitkonstante / v_reg D-Anteil T
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms] Min: 0.25 [ms]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.25 [ms]

p1464[0...n]	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten / n_reg n unten
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min] Min: 0.00 [1/min]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p1464[0...n]	Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit unten / v_reg n unten
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min] Min: 0.00 [m/min]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [m/min]

p1464[0...n]	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten / n_reg n unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p1465[0...n]	Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit A / v_reg Tv A		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -1000.00 [ms]	Max: 1000.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben / n_reg n oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]

p1465[0...n]	Geschwindigkeitsregler Adaptiongeschwindigkeit oben / v_reg n oben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]

p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben / n_reg n oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1466[0...n]	Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit / v_reg Tv		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -1000.00 [ms]	Max: 1000.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p1466[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1466[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung / v_reg Kp Skal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1466[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1467[0...n]	Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit B / v_reg Tv B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -1000.00 [ms]	Max: 1000.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

r1468 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam / v_reg Kp wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r1468 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam / n_reg Kp wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nms/rad]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: - [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nms/rad]
r1468 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam / v_reg Kp wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Ns/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: - [Ns/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ns/m]
r1468 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam / n_reg Kp wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1469 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit wirksam / v_reg Tv wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
r1469 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam / n_reg Tn wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1469	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam / v_reg Tn wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / n_reg SL Kp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00000 [Nms/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: 999999.00000 [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.30000 [Nms/rad]

p1470[0...n]	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / v_reg SLVC Kp		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00000 [Ns/m]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: 999999.00000 [Ns/m]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00000 [Ns/m]

p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / n_reg SL Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.00000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.30000

p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / n_reg SL Tn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [ms]

p1472[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / v_reg SLVC Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [ms]
p1472[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / n_reg SL Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [ms]
p1475[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler Streckenverstärkung / v_reg Streck_verst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm/Vmin]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0 [mm/Vmin]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm/Vmin]
p1475[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse / n_reg M_setzw MHB Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1476[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	BI: Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten / v_reg Integ Stop Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1476[0...n]	BI: Drehzahlregler Integrator anhalten / n_reg Integ Stop		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1476[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten / v_reg Integ Stop		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1477[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen / v_reg Integ setzen		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1477[0...n]	BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen / n_reg Integ setzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1477[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen / v_reg Integ setzen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1478[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert / v_reg Integ_setzw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1478[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1478[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert / v_reg Integ_setzw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1478[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1479[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung / n_reg l_wert Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

r1480	CO: Geschwindigkeitsregler PID Ausgang / v_reg PID Ausg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r1480	CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang / n_reg PI-M_ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5019, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1480	CO: Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang / v_reg PI-F_ausg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5019, 5040, 5042, 5060, 5210
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1481	CO: Geschwindigkeitsregler P-Anteil Ausgang / v_reg P Ausg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r1481	CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang / n_reg P-M_ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6040
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1481	CO: Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang / v_reg P-F_ausg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r1482	CO: Geschwindigkeitsregler I-Anteil Ausgang / v_reg I Ausg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r1482	CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang / n_reg I-M_ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6030, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r1482	CO: Geschwindigkeitsregler I-Kraftausgang / v_reg I-F_ausg		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r1483	CO: Geschwindigkeitsregler D-Anteil Ausgang / v_reg D Ausg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r1484	CO: Drehzahlregler Kp-Adaption prozentual / n_reg Kp-Adapt %		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1484	CO: Geschwindigkeitsregler Kp-Adaption prozentual / v_reg Kp-Adapt %		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1486[0...n]	CI: Statik Kompensationsdrehmoment / Statik M_Komp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1487[0...n]	Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung / Statik M_Komp Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1488[0...n]	Statikeingang Quelle / Statikeing Quelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1489[0...n]	Statikrückführung Skalierung / Statik Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.500	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.050

r1490 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion / Statik n_reduktion Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p1492[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	BI: Statikrückführung Freigabe / Statik Freig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1493 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Trägheitsmoment gesamt / M_Trägh ges Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kgm ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]
r1493 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Gesamt Masse / Gesamt Masse Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kg]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]
r1493 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Trägheitsmoment gesamt skaliert / M_Trägh ges skal Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kgm ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]
p1494[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung Zeitkonstante / v_reg Integ_rück T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1494[0...n]	Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante / n_reg Integ_rück T		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1494[0...n]	Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung Zeitkonstante / v_reg Integ_rück T		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p1495[0...n]	Integratorrückführung Geschwindigkeitsschwelle / Integ_rückf v_schw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 120000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010 [m/min]
p1495[0...n]	CI: Beschleunigungsvorsteuerung / a_vorstrg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2007 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1496[0...n]	Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung / a_vorst Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p1497[0...n]	Cl: Trägheitsmoment Skalierung Signalquelle / M_Träg Skäl S_q		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -		

p1497[0...n]	Cl: Masse Skalierung Signalquelle / Masse Skäl S_q		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -		

p1497[0...n]	Cl: Trägheitsmoment Skalierung Signalquelle / M_Träg Skäl S_q		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -		

p1498[0...n]	Last Masse / Last Masse		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: 100000.00000 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [kg]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [kg]		

p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment / Last M_Träg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [kgm ²]		

3.2 SINAMICS-Parameter

p1498[0...n]	Last Masse / Last Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [kg]		

p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment / Last M_Träg		
VECTOR (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT, J_schätzer / OBT, n/M, n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 100000.00000 [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [kgm ²]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [kgm ²]		

p1499[0...n]	Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung / a bei M_reg Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]		

p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte / Makro CI M_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL Min: 0		

p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraftsollwerte / Makro CI F_soll		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL Min: 0		

p1501[0...n]	BI: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten / n/M_reg umschalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 6020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1501[0...n]	BI: Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten / n/F_reg umschalten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 6020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren / J_schätzer einfri		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren / J_schätzer einfri		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1503[0...n]	CI: Drehmomentsollwert / M_soll		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r1508 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment / M_soll vor M_Zus Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6030, 6060, 6722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1509 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung / M_soll vor M_begr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5060, 5610 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1509 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung / F_soll vor F_begr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5060, 5610 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
p1511[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CI: Kraftsollwert / F_soll Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1511[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CI: Zusatzdrehmoment 1 / M_Zusatz 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1511[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Cl: Zusatzkraft 1 / F_Zusatz 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1511[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Cl: Zusatzdrehmoment 1 / M_Zusatz 1 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1512[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Cl: Kraftsollwert Skalierung / F_soll Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1512[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Cl: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung / M_Zusatz 1 Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1512[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Cl: Zusatzkraft 1 Skalierung / F_Zusatz 1 Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1513[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CI: Zusatzdrehmoment 2 / M_Zusatz 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1513[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Zusatzkraft 2 / F_Zusatz 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1513[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Zusatzdrehmoment 2 / M_Zusatz 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1514[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Zusatzdrehmoment 2 Skalierung / M_Zusatz 2 Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r1515 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Zusatzdrehmoment gesamt / M_Zusatz gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r1515 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Zusatzkraft gesamt / F_Zusatz gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r1515 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Zusatzdrehmoment gesamt / M_Zusatz gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6020, 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1516 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment / M_Zus + M_Beschl Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
p1517[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante / M_beschl T_glatt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.00 [ms]
p1517[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante / F_beschl T_glatt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.00 [ms]
r1518[0...1] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Beschleunigungsmoment / M_Beschl Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1518[0...1]	CO: Beschleunigungskraft / F_Beschl		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment / M_Beschl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

p1520[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot		
HLA	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.00 [N]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 20000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot		
SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: 10000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1520[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840 (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [N]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 10000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1520[0...n] SERVO, SERVO_AC	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [Nm]	Max: 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1520[0...n] SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [N]	Max: 20000000.00 [N]	Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1520[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentgrenze oben / M_max oben Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6020, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [Nm]	Max: 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1521[0...n] HLA	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -20000000.00 [N]	Max: 1000000.00 [N]	Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1521[0...n] SERVO_840, SERVO_DBSI	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [Nm]	Max: 0.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840 (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [N]	Max: 0.00 [N]	Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -20000000.00 [Nm]	Max: 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -20000000.00 [N]	Max: 1000000.00 [N]	Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten / M_max unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6020, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -20000000.00 [Nm]	Max: 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1522[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot		
HLA	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 2902[5]

p1522[0...n] SERVO_840, SERVO_DBSI	Cl: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 6630
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Regelung	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: REL	Max:	Werkseinstellung: 2902[5]
Min:	-		

p1522[0...n] HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840 (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Cl: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 6630
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Regelung	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: REL	Max:	Werkseinstellung: 2902[5]
Min:	-		

p1522[0...n] SERVO, SERVO_AC	Cl: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 6630
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Regelung	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: REL	Max:	Werkseinstellung: 1520[0]
Min:	-		

p1522[0...n] SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Cl: Kraftgrenze oben/motorisch / F_max oben/mot	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 6630
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Regelung	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: REL	Max:	Werkseinstellung: 1520[0]
Min:	-		

p1522[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Cl: Drehmomentgrenze oben / M_max oben	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6630
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Regelung	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: REL	Max:	Werkseinstellung: 1520[0]
Min:	-		

3.2 SINAMICS-Parameter

p1523[0...n] HLA	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2902[12]
p1523[0...n] SERVO_840, SERVO_DBSI	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2902[12]
p1523[0...n] HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840 (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2902[12]
p1523[0...n] SERVO, SERVO_AC	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1521[0]
p1523[0...n] SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch / F_max unten/gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1521[0]

p1523[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten / M_max unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6020, 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1521[0]

p1524[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung / F_max o/mot Skal		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -2000.0 [%]	Max: 2000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -2000.0 [%]	Max: 2000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1524[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung / F_max o/mot Skal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -2000.0 [%]	Max: 2000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -2000.0 [%]	Max: 2000.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1525[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung / F_max u/gen Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1525[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1525[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung / F_max u/gen Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1525[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -2000.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r1526 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset / F_max o ohne Offs Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r1526	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset / M_max o ohne Offs		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1526	CO: Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset / F_max o ohne Offs		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt / M_max oben gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1527	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset / F_max u ohne Offs		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset / M_max u ohne Offs		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1527	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset / F_max u ohne Offs		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r1527 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt / M_max unten gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
p1528[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CI: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung / F_max o/mot Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1524[0]
p1528[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3617, 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1524[0]
p1528[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung / F_max o/mot Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3617, 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1524[0]
p1528[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1524[0]

p1529[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Cl: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung / F_max u/gen Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1525[0]
p1529[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Cl: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3617, 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1525[0]
p1529[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Cl: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung / F_max u/gen Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3617, 5609, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1525[0]
p1529[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1525[0]
p1530[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Leistungsgrenze motorisch / P_max mot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [kW]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: - Max: 100000.00 [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [kW]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch / P_max mot		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 14_8	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [kW]	Max: 100000.00 [kW]	Werkseinstellung: 0.00 [kW]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch / P_max mot		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [kW]	Max: 100000.00 [kW]	Werkseinstellung: 0.00 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100000.00 [kW]	Max: -0.01 [kW]	Werkseinstellung: -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 14_8	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100000.00 [kW]	Max: -0.01 [kW]	Werkseinstellung: -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100000.00 [kW]	Max: -0.01 [kW]	Werkseinstellung: -0.01 [kW]

p1532[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: Kraftoffset Kraftgrenze / F_max Offset Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [N]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]
p1532[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentgrenze Offset / M_max Offset Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]
p1532[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: Kraftoffset Kraftgrenze / F_max Offset Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]
r1533 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Stromgrenze drehmomentbildend gesamt / Iq_max gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1533 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Stromgrenze kraftbildend gesamt / Iq_max gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1533	Stromgrenze drehmomentbildend gesamt / Iq_max gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

r1534	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt / M_max oben gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1534	CO: Kraftgrenze oben gesamt / F_max oben gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1535	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt / M_max unten gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1535	CO: Kraftgrenze unten gesamt / F_max unten gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1536[0...1]	Drehmomentbildender Strom Begrenzung maximal / Isq_max		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6640, 6710, 7960
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

r1537[0...1]	Drehmomentbildender Strom Begrenzung minimal / Isq_min		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6640, 6710, 7960
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

r1538	CO: Kraftgrenze oben wirksam / F_max oben wirk		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam / M_max oben wirk		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5650
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1538	CO: Kraftgrenze oben wirksam / F_max oben wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5650
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam / M_max oben wirk		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6020, 6640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1539	CO: Kraftgrenze unten wirksam / F_max unten wirk		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam / M_max unten wirk		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5650
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1539	CO: Kraftgrenze unten wirksam / F_max unten wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5609, 5650
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam / M_max unten wirk		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6020, 6640
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

p1540[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung / M_max n-Reg o Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6020, 6060
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	1

p1541[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten Skalierung / M_max n-Reg u Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6020, 6060
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	1

p1542[0...n]	Cl: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion / FaF M_red		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1542[0...n]	Cl: Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion / FaF F_red		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung / FaF M Skal		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung / FaF F Skal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Momentenreduzierung / FaF M_red Bew		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Kraftreduzierung / FaF F_red Bew		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 2520, 3617, 8012
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 2520, 3617, 8012
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 0
			[1] 0

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 2520, 3617, 8012
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p1546	Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch / n_schwelle mot/gen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

p1546	Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch / v_schwelle mot/gen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.20 [m/min]

r1547[0...1]	CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler / M_max Ausg n_reg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6060
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r1548[0...1]	CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal / Isq_max kipp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

r1549[0...1]	CO: Kippleistungswert / P_kipp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: r2004	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kW]	- [kW]	- [kW]

r1549[0...1]	CO: Kippleistungswert / P_kipp		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 14_8	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: r2004	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kW]	- [kW]	- [kW]

p1550[0...n]	BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset / Übern akt Moment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	9718.23

p1550[0...n]	BI: Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset / Übern akt Kraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	9718.23

3.2 SINAMICS-Parameter

p1551[0...n]	BI: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle / M_gr var/fest S_q		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1551[0...n]	BI: Kraftgrenze variabel/fest Signalquelle / F_gr var/fest S_q		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1552[0...n]	Haftreibung Geschwindigkeitsschwelle / Haftreibung v_schw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 10.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010 [m/min]

p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1552[0...n]	CI: Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset / F_max o Skal oOffs		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1552[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1553[0...n]	Kippgrenze Skalierung / Kippgrenze Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 80.0 [%]	Max: 130.0 [%]	Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1554[0...n]	Haftreibung Abschaltvorhalt / Haftreib Absch		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 3.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 40.0 [%]

p1554[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1554[0...n]	Cl: Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset / F_max u Skal oOffs		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p1554[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1555[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Haftreibung Kraft Geschwindigkeit positiv / Haftreib F v pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -100000000.0 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_2 Normierung: - Max: 100000000.0 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [N]
p1555[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CI: Leistungsgrenze / P_max Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1556[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Haftreibung Kraft Geschwindigkeit negativ / Haftreib F v neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -100000000.0 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_2 Normierung: - Max: 100000000.0 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [N]
p1556[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Leistungsgrenze Skalierung / P_max Skal Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p1558	Gewichtskraft messen und vorsteuern / Gewichtskraft mes		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1560[0...n]	Trägheitsschätzer Beschleunigungskraft Schwellwert / J_schätzer F Schw		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
p1560[0...n]	Trägheitsmomentschätzer Beschleunigungsdrehmoment Schwellwert / J_schätzer M Schw		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
p1561[0...n]	Trägheitsschätzer Änderungszeit Träge Masse / J_schätzer t_Änd M		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 10.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1561[0...n]	Trägheitsmomentschätzer Änderungszeit Trägheitsmoment / J_schätzer t_Änd J
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 10.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p1562[0...n]	Trägheitsmomentschätzer Änderungszeit Last / J_schätzer t Last
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 5.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [ms]

p1562[0...n]	Trägheitsmomentschätzer Änderungszeit Last / J_schätzer t Last
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 5.00 [ms]
	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [ms]

p1563[0...n]	CO: Trägheitsschätzer Lastkraft Richtung positiv / J_schätzer F pos
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -340.28235E36 [N]
	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: 340.28235E36 [N]
	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1563[0...n]	CO: Trägheitsmomentschätzer Lastmoment Drehrichtung positiv / J_schätzer M pos		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -340.28235E36 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: 340.28235E36 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p1564[0...n]	CO: Trägheitsschätzer Lastkraft Richtung negativ / J_schätzer F neg		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -340.28235E36 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: 340.28235E36 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p1564[0...n]	CO: Trägheitsmomentschätzer Lastmoment Drehrichtung negativ / J_schätzer M neg		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -340.28235E36 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: 340.28235E36 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1565	Trägheitsmomentschätzer Trägheit zurücksetzen / J_schätzer J reset		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1566[0...n]	Flussabsenkung Drehmoment Eckwert / Flussabs M Eckw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6790 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1567[0...n]	Aufmagnetisierung Vorhaltezeit Skalierung / Aufmag Tv Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6790 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
r1568[0...5]	CO: Synchronreluktanzmotor Flusskanal / RESM Flusskanal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1569[0...n]	CI: Zusatzdrehmoment 3 / M_Zusatz 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3841[0]

p1569[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Cl: Zusatzkraft 3 / F_Zusatz 3 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3841[0]
p1570[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Haftreibung Spannungspuls positiv / Haftreib U pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [V]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.200 [V]
p1570[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Flusssollwert / Flusssollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1571[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Haftreibung Spannungspuls negativ / Haftreib U neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: RESM Min: -10.000 [V]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -0.200 [V]
p1571[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Cl: Zusatzflusssollwert / Zusatzflusssollw Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1572[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Zusatzflusssollwert / Zusatzflusssollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [ms]
p1572[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Zusatzflusssollwert / Zusatzflusssollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p1573[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussschwellwert Aufmagnetisierung / Flussschw Aufmag Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1574[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Spannungsreserve dynamisch / U_reserve dyn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 5_1 Normierung: - Max: 150.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [Veff]
p1575[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Spannungszielwert Begrenzung / U_zielwert Begr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 50.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.00 [%]

p1576[0...n]	Flussanhebung Adaptionsdrehzahl unten / Flussanhe n unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p1577[0...n]	Flussanhebung Adaptionsdrehzahl oben / Flussanhe n oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1.0 [%]	Max: 10000.0 [%]	Werkseinstellung: 200.0 [%]

p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit / Flussabs Ab T_gl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 20 [ms]	Max: 5000 [ms]	Werkseinstellung: 200 [ms]

p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit / Flussabs Ab T_gl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6791
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 20 [ms]	Max: 5000 [ms]	Werkseinstellung: 200 [ms]

p1579[0...n]	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit / Flussabs Auf T_gl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 5000 [ms]	Werkseinstellung: 4 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1579[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit / Flussabs Auf T_gl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6791 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4 [ms]
p1580[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Wirkungsgradoptimierung / Wirkungsgradopt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [%]
p1581[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Flussabsenkung Faktor / Flussabs Faktor Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: 20 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p1581[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussabsenkung Faktor / Flussabs Faktor Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
p1582[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flusssollwert Glättungszeit / Flusssollw T_glatt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 4 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6724, 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 15 [ms]

r1583	Flusssollwert geglättet / Flusssollw glatt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722, 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1584[0...n]	Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit / Feldschwäch T_gl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p1585[0...n]	Flussistwert Glättungszeit / Flussistw T_gl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p1585[0...n]	Flussistwert Glättungszeit / Flussistw T_gl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p1586[0...n]	Feldschwächkennlinie Skalierung / Feldschw Skäl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 80.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1589	Feldschwächstrom Vorsteuerwert / I_Feldschw Vorst		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung / Flussregler Kp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [A/Vs]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.0 [A/Vs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [A/Vs]
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung / Flussregler Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0.0	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.0	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit / Flussregler Tn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30 [ms]
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit / Flussregler Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30 [ms]

r1593	Feldschwächregler Ausgang / Feld_reg Ausg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6724, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1593[0...1]	CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang / Feld/Fl_reg Ausg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6724, 6726 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p1594[0...n]	Feldschwächregler P-Verstärkung / Feld_reg Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p1595[0...n]	Feldschwächregler Zusatzsollwert / Feld_reg Zus_sollw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -80.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p1596[0...n]	Feldschwächregler Nachstellzeit / Feld_reg Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 10 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1597 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Feldschwächregler Ausgang / Feld_reg Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r1598 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Flusssollwert gesamt / Flusssollwert ges Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1599[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussregler Erregerstromdifferenz / Flussreg I_err_dif Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.0 [%]
p1600[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	P-Flussregler P-Verstärkung / P-Flussregler Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.0	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0
p1601[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromeinprägung Rampenzeit / I_einpr t_Ramp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 1 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6790 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [ms]

r1602	CO: P-Flussregler Ausgang / P-Flussregler Ausg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal / Id max		
SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.0 [%]

p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal / Id max		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p1604[0...n]	Pulsverfahren Stromgrenze / Puls Stromgrenze		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p1605[0...n]	Pulsverfahren Muster Konfiguration / Puls Muster Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

3.2 SINAMICS-Parameter

r1606	CO: Pulsverfahren Muster aktuell / Puls Muster akt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1607[0...n]	Pulsverfahren Anregung / Puls Anregung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.000 [mVs]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.000 [mVs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 32.000 [mVs]
r1608[0...8]	CO: Pulsverfahren Antwort / Puls Antwort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
p1609[0...n]	I/f-Betrieb Stromsollwert / I/f-Betr I_sollw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1610[0...n]	Drehmomentsollwert statisch (geberlos) / M_soll statisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -200.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6700, 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]

p1611[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Beschleunigungszusatzmoment (geberlos) / M_zusatz_beschl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6700, 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.0 [%]
p1612[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Stromsollwert gesteuert geberlos / I_soll gest geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1612[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwert magnetisierend gesteuert / Id_soll gest Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
r1614 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	EMK maximal / EMK max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
p1616[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwert Glättungszeit / I_soll T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 4 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1617 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentsollwert (gesteuert) / M_soll gest Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r1618 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Vorsteuerung / I_mod_reg Vorst Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p1619[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle / SollIst Nachf Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1620[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Ständerstrom minimal / I_Ständer min Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -10000.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]
p1621[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Ablösedrehzahl innerer cos phi = 1 / n_Ablöse cos phi=1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p1622[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante / Id_sollw T_glatt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.1 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [ms]
r1623[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldbildender Stromsollwert (stationär) / Id_soll stationär Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1624 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldbildender Stromsollwert gesamt / Id_sollw gesamt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6721, 6723, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p1625[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Erregerstromsollwert Kalibrierung / I_Err_sollw Kal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r1626[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Erregerstromsollwert / I_Err_sollw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1627	CO: Strommodell Lastwinkel / I_mod Lastwinkel		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
p1628[0...n]	Strommodellregler Dynamikfaktor / I_mod_reg Dyn_fakt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 1 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 400 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50 [%]
p1629[0...n]	Strommodellregler P-Verstärkung / I_mod_reg Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p1630[0...n]	Strommodellregler Nachstellzeit / I_mod_reg Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
r1631	Strommodellregler P-Verstärkung wirksam / I_mod_reg Kp wirk		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1632 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Nachstellzeit wirksam / I_mod_reg Tn wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
r1633 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodell Flusssollwert / I_mod Flusssollw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r1634 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodell Flussistwert / I_mod Flussistw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r1635 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler I-Anteil / I_mod_reg I-Anteil Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1636 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Ausgang / I_mod_reg Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1637 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse / I_mod I_mag d-Ax Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1638	Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse / I_mod I_mag q-Ax		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]

r1639	CO: Strommodell Isq nach Istwertnachführung / I_mod Isq Nachf		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]

p1640[0...n]	CI: Erregerstromistwert Signalquelle / I_Err_istw S_q		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

r1641[0...1]	Erregerstromistwert / I_Err_istw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6727, 8020
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min: - [%]	Max: - [%]	Werkseinstellung: - [%]

p1642[0...n]	Erregermindeststrom / Mindest I_err		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.1 [%]	Max: 50.0 [%]	Werkseinstellung: 5.0 [%]

p1643[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Erregermindeststrom Regelung Verstärkungsfaktor / I_err_mindest Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.40
r1644 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Erregerstromüberwachung Ausgang / I_Err_überw Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p1645[0...7] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	BI: Erregung Rückmeldungen Signalquelle / Err Rückm S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0...6] 1 [7] 0
p1646 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Erregung Überwachungszeit / Erregung t_Überw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 2.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.0 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [s]
p1647 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Erregung Ausschaltverzögerungszeit / Err t_Aus Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.0 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.8 [s]
r1648.0...11 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO/BO: Erregung Steuerwort / Erregung STW Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1649.0...11	CO/BO: Erregung Zustandswort / Erregung ZSW		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1650	Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter / Iq_soll vor Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1650	Stromsollwert kraftbildend vor Filter / Iq_soll vor Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1651	CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator / M_soll FG		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r1651	CO: Kraftsollwert Funktionsgenerator / F_soll FG		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

p1653[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit minimal / Isq_s T_glatt min		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.1 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1 [ms]

p1654[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit Feldschwächbereich / Isq_s T_glatt FS		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.1 [ms]	Max: 50.0 [ms]	Werkseinstellung: 4.8 [ms]

p1655[0...4]	Cl: Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Eigenfrequenz Tuning / I/n_soll_filt f_n		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6700, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1

p1656[0...n]	Stellwertfilter Geschwindigkeitsregler Aktivierung / Filt v_reg Akt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 bin

p1656[0...n]	Stromsollwertfilter Aktivierung / I_soll_filt Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0001 bin

p1656[0...n]	Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung / I_soll_filt Akt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0001 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p1656 A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)</p>	<p>Signalfilter Aktivierung / I_soll_filt Akt Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin</p>
<p>p1657[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Typ / Filt 1 v_reg Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1</p>	<p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1</p>
<p>p1657[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)</p>	<p>Stromsollwertfilter 1 Typ / I_soll_filt 1 Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1</p>	<p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1</p>
<p>p1658[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Nenner-Eigenfrequenz / Filt 1 v_reg fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]</p>	<p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]</p>
<p>p1658[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)</p>	<p>Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]</p>	<p>Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]</p>

p1659[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Nenner-Dämpfung / Filt 1 v_reg D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1659[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1660[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz / Filt 1 v_reg fn_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p1660[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p1661[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung / Filt 1 v_reg D_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1661[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p1662[0...n]	Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Typ / Filt 2 v_reg Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1662[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Typ / I_soll_filt 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1663[0...n]	Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Nenner-Eigenfrequenz / Filt 2 v_reg fn_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1663[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1664[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Nenner-Dämpfung / Filt 2 v_reg D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1664[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1665[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz / Filt 2 v_reg fn_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p1665[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p1666[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung / Filt 2 v_reg D_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1666[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p1667[0...n]	Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Typ / Filt 3 v_reg Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1667[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Typ / I_soll_filt 3 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1668[0...n]	Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Nenner-Eigenfrequenz / Filt 3 v_reg fn_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1668[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1669[0...n]	Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Nenner-Dämpfung / Filt 3 v_reg D_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1669[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1670[0...n]	Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz / Filt 3 v_reg fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1670[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1671[0...n]	Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung / Filt 3 v_reg D_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1671[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p1672[0...n]	Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Typ / Filt 4 v_reg Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1672[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Typ / I_soll_filt 4 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1673[0...n]	Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Nenner-Eigenfrequenz / Filt 4 v_reg fn_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1673[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1674[0...n]	Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Nenner-Dämpfung / Filt 4 v_reg D_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1674[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1675[0...n]	Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz / Filt 4 v_reg fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1675[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1676[0...n]	Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung / Filt 4 v_reg D_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4965
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1676[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_z		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1677[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Typ / n_ist_filt 5 Typ		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1	Max: 2	Werkseinstellung: 2

p1677	Vdc-Istwertfilter 5 Typ / Vdc-Ist_filt 5 Typ		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1	Max: 2	Werkseinstellung: 2

p1678[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz / n_ist_filt 5 fn_n		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1678	Vdc-Istwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz / Vdc-Ist_filt5 fn_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

p1679[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Dämpfung / n_ist_filt 5 D_n		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1679	Vdc-Istwertfilter 5 Nenner-Dämpfung / Vdc-Ist_filt 5 D_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p1680[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz / n_ist_filt 5 fn_z		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1680	Vdc-Istwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz / Vdc-Ist_filt5 fn_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

p1681[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Dämpfung / n_ist_filt 5 D_z		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p1681	Vdc-Istwertfilter 5 Zähler-Dämpfung / Vdc-Ist_filt 5 D_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010

p1699	Filter Datenübernahme / Filter Datenübern		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1699	Filter Datenübernahme / Filter Datenübern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1700[0...n]	Kraftregler Streckenverstärkung / F_reg Streck_verst		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [N/V]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000000.0 [N/V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [N/V]

p1701[0...n]	Stromregler Referenzmodell Totzeit / I_reg RefMod t_tot		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

p1702[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isd_reg_vorst Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 70.0 [%]
p1703[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isq_reg_vorst Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]
p1703[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isq_reg_vorst Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 70.0 [%]
p1704[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung / Isq_reg EMK Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1705[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle / Fluss Nachf Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1710[0...n]	Stromregleradaption Längsachse Einsatzpunkt Kp / Id_adapt Pkt Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p1711[0...n]	Stromregleradaption Längsachse Einsatzpunkt Kp adaptiert / Id_ada Pkt Kp ada		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p1712[0...n]	Stromregleradaption Längsachse P-Verstärkung Adaption / Id_adapt Kp Adapt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 100.00 [%]

p1715[0...n]	Kraftregler P-Verstärkung / F_reg Kp		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10000.000	Werkseinstellung: 0.000

p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung / I_reg Kp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5714, 7017
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 18_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [V/A]	Max: 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung: 0.000 [V/A]

p1715[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromregler P-Verstärkung / I_reg Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6700, 6714, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p1716[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Kraftregler P-Verstärkung Abschwächung / F_reg Kp Red Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.1 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40.0 [%]
p1717[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Kraftregler Nachstellzeit / F_reg Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40.00 [ms]
p1717[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromregler Nachstellzeit / I_reg Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714, 6700, 6714, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [ms]
p1718[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Kraftregler D-Anteil Glättungszeitkonstante / F_reg D-Ant T Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.250 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.500 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1718	CO: Isq-Regler Ausgang / Isq_reg Ausg		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1719[0...n]	Kraftregler Vorhaltzeit / F_reg t_Vorh		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]

r1719	Isq-Regler Integralanteil / Isq_reg I_Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1720[0...n]	Kraftregler Vorsteuerung Faktor / F_reg Vorst Fakt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p1720[0...n]	Stromregler d-Achse P-Verstärkung / Id_reg Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p1721[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Vorsteuerfilter Aktivierung / Vorst_filt Akt	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
		Max: -	Werkseinstellung: 0000 bin

p1722[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Vorsteuerfilter Typ / Vorst_filt Typ	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: 1	Normierung: -	Expertenliste: 1
		Max: 2	Werkseinstellung: 1

p1722[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromregler d-Achse Nachstellzeit / I_reg d-Achse Tn	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: 0.00 [ms]	Normierung: -	Expertenliste: 1
		Max: 1000.00 [ms]	Werkseinstellung: 2.00 [ms]

r1723 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Isd-Regler Ausgang / Isd_reg Ausg	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Min: - [Veff]	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
		Max: - [Veff]	Werkseinstellung: - [Veff]

p1724[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Vorsteuerfilter Nenner-Eigenfrequenz / Vorst_filter fn_n	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4970
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Min: 0.5 [Hz]	Normierung: -	Expertenliste: 1
		Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1724	Isd-Regler Integralanteil / Isd_reg I_Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1725[0...n]	Vorsteuerfilter Nenner-Dämpfung / Vorst_filter D_n		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

r1725	Isd-Regler Integralanteil Begrenzung / Isd_reg I_Begr		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1726[0...n]	Vorsteuerfilter Zähler-Eigenfrequenz / Vorst_filter fn_z		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p1726[0...n]	Querzweig-Entkopplung Skalierung / Quer_Entk Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 75.0 [%]

p1727[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Vorsteuerfilter Zähler-Dämpfung / Vorst_filt D_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4970 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1727[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung / Quer_Entk UmaxSkal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]
r1728 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Entkopplungsspannung Längsachse / U_längs_entk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r1729 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Entkopplungsspannung Querachse / U_quer_entk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
p1730[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle / Isd-Reg Tn Absch Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: 30 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1731[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante / Isd-Reg I_Kombi T1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
r1732 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r1732[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5700, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r1733 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5019, 5700, 5714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r1733[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6731 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p1734[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung Wirbelstromkompensation Abfall / Isq_reg_vorst Abf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [%]

p1735[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung Wirbelstromkomp Zeitkonstante / Isq_reg_vorst T		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.00 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.75 [ms]

p1740[0...n]	Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser Regelung / Verst Res_dämpf		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.025

p1744[0...n]	Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung / MotMod n_schw Kipp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.00 [1/min]	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [1/min]

p1745[0...n]	Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung / MotMod Schw Kipp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1746	Motormodell Fehlersignal Kipperkennung / MotMod Signal Kipp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [%]	Max: - [%]	Werkseinstellung: - [%]

p1747[0...n]	Motormodell Pulsverfahren Übergangsdrehzahl / MotMod Pulsverf n		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p1748[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl unten / MotMod n_Um unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 90.00 [%]	Werkseinstellung: 50.00 [%]

p1749[0...n]	Motormodell Obere Umschaltdrehzahl / Anhebung Umschaltdrehzahl / Ob/Anh n_Umsch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 99.00 [%]	Werkseinstellung: 50.00 [%]

p1750[0...n]	Motormodell Konfiguration / MotMod Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

r1751	Motormodell Status / MotMod Status		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1752[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Geb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]
p1752[0...n]	Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit / MotMod Geb v_Um		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]
p1752[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Geb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]
p1753[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Hyst G		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1754[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flusswinkeldifferenz Glättungszeit / Winkeldiff T_{glatt} Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: 0.1 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [ms]
p1755[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / MotMod n_{um} geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]
p1755[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motormodell Umschaltgeschwindigkeit geberloser Betrieb / MotMod v_{um} geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]
p1755[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / MotMod n_{um} geberl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]
p1756 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese / MotMod n_{um} Hyst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [%]

p1756 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese / MotMod v_um Hyst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [%]
p1756 VECTOR, VECTOR_AC	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb / MotMod n_um Hyst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730, 6731, 6732, 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]
p1757[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt Einschwingregler Kp / MotMod oh Geb Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.01	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.70
p1758[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert / MotMod t ger gest Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 100 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]
p1759[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt / MotMod t gest ger Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1760[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp / MotMod mG n_ada Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000
p1761[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn / MotMod mG n_ada Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4 [ms]
r1762[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Abweichung Komponente 1 / MotMod Abw Kompo 1 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6721, 6730, 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1763 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Abweichung Komponente 2 / MotMod Abw Kompo 2 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1764[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp / MotMod oG n_ada Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000

r1765[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam / MotM n_ada Kp wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1766[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe / U_mod Berchn Freig Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]
p1767[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn / MotMod oG n_ada Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 1 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4 [ms]
r1768[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam / MotM n_ada Vi wirk Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1769[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt / MotMod t geregelt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1770[0...2]	CO: Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil / MotMod n_adapt Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6730
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: SESM, REL	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min: - [1/min]	Max: - [1/min]	Werkseinstellung: - [1/min]

r1771	CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil / MotMod n_adapt Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6730
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: SESM, REL	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min: - [1/min]	Max: - [1/min]	Werkseinstellung: - [1/min]

r1773[0...1]	Motormodell Schlupfdrehzahl / MotMod Schlupf		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: SESM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [1/min]	Max: - [1/min]	Werkseinstellung: - [1/min]

p1774[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha / MotMod Offs Komp A		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -5.000 [V]	Max: 5.000 [V]	Werkseinstellung: 0.000 [V]

p1775[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta / MotMod Offs Komp B		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -5.000 [V]	Max: 5.000 [V]	Werkseinstellung: 0.000 [V]

r1776[0...6]	Motormodell Status Signale / MotMod Status Sig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r1778 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motormodell Flusswinkeldifferenz / MotMod Winkeldiff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
r1778 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Flusswinkeldifferenz / MotMod Winkeldiff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
r1779 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Flussbetrag / MotMod Flussbetrag Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1780[0...n] SERVO_840, SERVO_DBSI	Motormodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p1780[0...n] SERVO, SERVO_AC	Motormodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0010 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p1780[0...n]	Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 0010 1000 bin

p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0111 1100 bin

p1784[0...n]	Motormodell Rückführung Skalierung / MotMod Rückf Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p1785[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Kp / MotMod Lh Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.100

p1786[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit / MotMod Lh Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 10 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]

r1787[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert / MotMod Lh Korr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]
r1791 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz / MotMod Lh f_Ein Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r1792 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Lh-Adaption Einschaltsschlupf / MotMod Lh fschlupf Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
p1795[0...n] SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Motormodell kT-Adaption Glättungszeit / MotMod kT T_glatt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 1 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
p1795[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit / MotMod kT Tn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: 10 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert / MotMod kT Korr		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: - [N/Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [N/Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N/Aeff]

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert / MotMod kT Korr		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: - [Nm/A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Nm/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm/A]

r1797[0...n]	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert / MotMod kT Korr		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL, RESM Min: - [Nm/A]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Nm/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm/A]

p1798[0...n]	Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp / MotMod Pulsverf Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

p1799[0...n]	Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Tn / MotMod Pulsverf Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [ms]

p1800[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter Aktivierung / Stellw_filt Akt		
	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4966
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
Min:	Max:	Werkseinstellung:	
-	-	0000 bin	

p1800[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Pulsfrequenz Sollwert / Pulsfrequenz Sollw		
	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8021
	P-Gruppe: Modulation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
Min:	Max:	Werkseinstellung:	
1.000 [kHz]	32.000 [kHz]	4.000 [kHz]	

p1800[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Pulsfrequenz Sollwert / Pulsfrequenz Sollw		
	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8021
	P-Gruppe: Modulation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
Min:	Max:	Werkseinstellung:	
1.000 [kHz]	16.000 [kHz]	4.000 [kHz]	

p1800 A_INF, A_INF_840, R_INF	Pulsfrequenz / Pulsfrequenz		
	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8021
	P-Gruppe: Modulation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
Min:	Max:	Werkseinstellung:	
1.000 [kHz]	16.000 [kHz]	8.000 [kHz]	

p1801[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter Typ / Stellw_filt Typ		
	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4966
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
Min:	Max:	Werkseinstellung:	
1	2	1	

3.2 SINAMICS-Parameter

r1801 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Pulsfrequenz aktuell / Pulsfrequenz akt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kHz]
r1801[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Pulsfrequenz / Pulsfrequenz Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kHz]
r1801 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Pulsfrequenz aktuell / Pulsfrequenz akt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [kHz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kHz]
p1802[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter Nenner-Eigenfrequenz / Stellw_filt fn_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p1802[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Modulator Modus / Modulator Modus Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 19	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1802[0...n] VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Modulator Modus / Modulator Modus Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4
p1803[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter Nenner-Dämpfung / Stellw_filt D_n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p1803[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Aussteuergrad maximal / Aussteuergrad max Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 20.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1803[0...n] VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Aussteuergrad maximal / Aussteuergrad max Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 20.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 106.0 [%]
p1804[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellwertfilter Zähler-Eigenfrequenz / Stellw_filt fn_z Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p1804[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex / T_filt Mod_idx gl</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]</p>	<p>Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [ms]</p>
<p>p1805[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI</p>	<p>Stellwertfilter Zähler-Dämpfung / Stellw_filt D_z</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700</p>
<p>p1806[0...n] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur / T_filt Vdc_Korr</p>	<p>Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]</p>	<p>Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]</p>	<p>Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]</p>
<p>r1807 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-Berechnung / Vdc Istw Ausst_grd</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]</p>	<p>Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]</p>
<p>r1808 VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung / Vdc Istw U_max</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]</p>	<p>Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]</p>

r1809 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Modulator Mode aktuell / Modulator Mode akt Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 9	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1810 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Modulator Konfiguration / Modulator Konfig Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p1810 VECTOR, VECTOR_AC	Modulator Konfiguration / Modulator Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0010 bin
p1810 VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Modulator Konfiguration / Modulator Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p1810 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Modulator Konfiguration / Modulator Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 0100 0001 0000 bin
p1811[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude / Pulswoobb Ampl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1811	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude / Pulswobb Ampl		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [%]

p1812	BI: Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung / Offs_abgl I_Ausg		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1814[0...n]	Vdc-Filter Totband für Modulationsumschaltung / Vdc-Filt Totband		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p1815	Phase für PWM-Erzeugung Teilverband / Ph für PWM Verband		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 bin

p1816	Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen / Ph für PWM setzen		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1

p1817	Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu Ausgangsfrequenz / Min f_puls / f_max		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 8.3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15.0	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.0

p1818 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration / Ph für PWM Konfig Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1819 S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Phase für PWM-Erzeugung / Ph für PWM Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1
p1819 A_INF, A_INF_840, R_INF	Phase für PWM-Erzeugung / Ph für PWM Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1820[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ausgangsspannung invertieren / U_Ausg inv Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1820[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Ausgangsphasenfolge umkehren / Ausg_ph_folge umk Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p1821[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Richtung / Richtung Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1821[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehsinn / Drehrichtung Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1821[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Richtung / Richtung Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1821[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Drehsinn / Drehrichtung Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1821[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehsinn / Drehrichtung Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1822 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Netzphasen-Überwachung Toleranzzeit / LT Ph-Überw t_Tol Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 500 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 540000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]
p1825 VECTOR, VECTOR_AC	Umrichter Ventilschwellspannung / Schwellspannung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.6 [Veff]
p1827 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit Betriebsart / INF Komp t_Verr BA Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1828 VECTOR, VECTOR_AC	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U / Komp t_Verr Ph U Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p1829 VECTOR, VECTOR_AC	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V / Komp t_Verr Ph V Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p1830[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Faktor Flächenanpassung positiv / Fakt FI_anp pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965, 4970, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1830 VECTOR, VECTOR_AC	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W / Komp t_Verr Ph W Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p1831[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Faktor Flächenanpassung negativ / Fakt FI_anp neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4965, 4970, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
p1832[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventiloffset / Ventiloffset Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0000 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [V]
p1832 VECTOR, VECTOR_AC	Totzeitkompensation Strompegel / t_tot_komp I_pegel Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Aeff]
p1833[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation Q1 positiv Nullbereich / Knick Q1 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.01 [%]

r1833[0...2] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Sollwerte Phasenströme für HW-Stromregelung / Sollw_ I Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: - Max: - [A]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
p1834[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation U1 positiv Nullbereich / Knick U1 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p1835[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation Verrundung 1 positiv Nullbereich / Knick Verr 1 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p1835[0...1] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung / f_Puls_red f_Umsch Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Hz]
p1836[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation Q1 negativ Nullbereich / Knick Q1 neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.01 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1836[0...1]	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz / f_Puls_red f_Umsch	VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
p1837[0...n]	Knickkompensation U1 negativ Nullbereich / Knick U1 neg	HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
r1837	Steuersatz Konfiguration / Steuersatz Konfig	VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1838[0...n]	Knickkompensation Verrundung 1 negativ Nullbereich / Knick Verr 1 neg	HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
r1838.0...15	CO/BO: Steuersatz Zustandswort 1 / Steuersatz ZSW1	SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r1838.0...15	CO/BO: Steuersatz Zustandswort 1 / Steuersatz ZSW1	A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p1839[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation Q2 positiv / Knick Q2 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
--	--	--	--

p1840[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation U2 positiv / Knick U2 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
--	--	--	--

p1840[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Istwertkorrektur Konfiguration / Istw_korr Konfig Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
---	--	---	--

p1841[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Knickkompensation Verrundung 2 positiv / Knick Verr 2 pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966, 4975 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.50 [%]
--	--	--	---

r1841 VECTOR, VECTOR_AC	Istwertkorrektur Statuswort / Istw_korr Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
--------------------------------------	---	---	---

3.2 SINAMICS-Parameter

p1842[0...n]	Knickkompensation Q2 negativ / Knick Q2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4966, 4975
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 10.00 [%]

p1843[0...n]	Knickkompensation U2 negativ / Knick U2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4966, 4975
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 10.00 [%]

p1844[0...n]	Knickkompensation Verrundung 2 negativ / Knick Verr 2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4966, 4975
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 30.00 [%]	Werkseinstellung: 2.50 [%]

p1845[0...n]	Knickkompensation Q3 positiv Sättigung / Knick Q3 pos Sätt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 4975
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.20 [%]	Max: 100.00 [%]	Werkseinstellung: 100.00 [%]

p1845[0...n]	Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig / Istw_korr Bew Lsig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 10.00	Werkseinstellung: 1.00

p1846[0...n]	Knickkompensation U3 positiv Sättigung / Knick U3 pos Sätt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4975
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p1846[0...n]	Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor / Istw_korr D_faktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.00	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p1847[0...n]	Knickkompensation Q3 negativ Sättigung / Knick Q3 neg Sätt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4975
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p1848[0...n]	Knickkompensation U3 negativ Sättigung / Knick U3 neg Sätt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4975
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r1848[0...5]	Istwertkorrektur Phasenströme / Istw_korr I_Ph		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r1849[0...5] VECTOR, VECTOR_AC	Istwertkorrektur Phasenspannungen / Istw_korr U_Ph Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1850[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellspannung Begrenzung positiv / U_Stell Begr pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [V]
p1851[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Stellspannung Begrenzung negativ / U_Stell Begr neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4966 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -10.0 [V]
p1882 A_INF (SW_sts), A_INF_840 (SW_sts), R_INF (SW_sts)	Steuersatz Flattop-Modulation Winkelverschiebung / Flattop Winkel Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.0 [ms]
p1900 VECTOR, VECTOR_AC	Motordatenidentifikation und Drehende Messung / MotID und Dreh Mes Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p1900 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motordatenidentifikation und Drehende Messung / MotID und Dreh Mes Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p1901	Testimpulsauswertung Konfiguration / Testpuls Konfig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

r1902	Testimpulsauswertung Status / Testpulsausw Stat		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p1903	BI: Datenidentifikation Steuerung / Datenident Strg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p1905	Parameter Tuning Auswahl / Par Tuning Ausw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1909	Datenidentifikation ohne Freigabe Aktivierung / Datenident o Freig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0010 0111 0000 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0110 0111 0000 0000 bin

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0110 0111 0000 0000 bin

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0010 0111 0000 0000 bin

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p1910	Ventiloffsetabgleich stehend Aktivierung / Vent_offs_abgl Akt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1910	Motordatenidentifikation stehend / MotID stehend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1910	Motordatenidentifikation Auswahl / MotID Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 28	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p1911	Phasen zu identifizieren Anzahl / Ph zu ident Anz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
r1912	Ständerwiderstand identifiziert / R_Ständer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r1912[0...2]	Statorwiderstand identifiziert / R_Stator ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]
r1913	Läuferzeitkonstante identifiziert / T_Läufer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, RESM Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r1913[0...2]	Rotorzeitkonstante identifiziert / T_Rotor ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

r1914[0...2]	Gesamtstreuinduktivität identifiziert / L_ges_streu ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1915	Ständerinduktivität identifiziert / L_Ständer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1915[0...2]	Statorinduktivität nominal identifiziert / L_Stator nom ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1916[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 1 / L_Stator 1 ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1917[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 2 / L_Stator 2 ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1918[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 3 / L_Stator 3 ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1919[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 4 / L_Stator 4 ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1920[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität / L_streu dyn ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1921[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1 / L_streu 1 dyn id		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1922[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2 / L_streu 2 dyn id		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1923[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3 / L_streu 3 dyn id		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1924[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4 / L_streu 4 dyn id		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r1925	Schwellspannung identifiziert / U_Schwell ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

r1925[0...2]	Identifizierte Schwellspannung / U_Schwell ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

r1926[0...2]	Ventilverriegelungszeit wirksam identifiziert / t_verr_ventil id		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [µs]	- [µs]	- [µs]

r1927	Läuferwiderstand identifiziert / R_Läufer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

r1927[0...2]	Rotorwiderstand identifiziert / R_Rotor ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

r1929[0...2]	Identifizierter Leitungswiderstand / R_Leitung ident		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ohm]

r1932[0...19]	d-Induktivität identifiziert / Ld ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r1933[0...19]	d-Induktivität Identifikationsstrom / Ld I_ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert / Lq ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert / Lq ident		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r1935[0...20]	Identifikationsstrom / I_ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1935[0...20] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Identifikationsstrom / I_ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1935[0...9] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	q-Induktivität Identifikationsstrom / Lq I_ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r1936 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Hauptinduktivität identifiziert / L_H ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]
r1937[0...10] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehmomentkonstante identifiziert / kT ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm/A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: - Max: - [Nm/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm/A]
r1937[0...10] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Kraftkonstante identifiziert / kT ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [N/Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: - Max: - [N/Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N/Aeff]
r1938 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Spannungskonstante identifiziert / kE ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

r1938	Spannungskonstante identifiziert / kE ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff s/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Veff s/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff s/m]

r1939	Reluktanzmomentkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r1939	Reluktanzkraftkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

r1947	Lastwinkel optimal identifiziert / phi_Last ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r1948	Magnetisierungsstrom identifiziert / I_Mag ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1949.0...1	CO/BO: Zustandswort Datenidentifikation / ZSW Datenident		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1950[0...39]	Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte / U_fehler U_werte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r1951[0...19]	Spannungsabbildungsfehler Stromwerte / U_fehler I_werte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

p1952[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Endwert / U_fehler Endwert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]

p1953[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Stromoffset / U_fehler I_offset		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [A]

p1954[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Halbleiterspannung / U_fehler U_HL		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -10.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]

p1955[0...3]	Ventil Identifikation Spannung / Ventil Ident U		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [V]	Max: 10.00 [V]	Werkseinstellung: [0] 0.00 [V] [1] 10.00 [V] [2] 2.00 [V] [3] 2.00 [V]

p1956[0...1]	Ventil Identifikation Messweg / Ventil Ident Weg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 90.0 [%]

p1957[0...1]	Ventil Identifikation Messwert / Ventil Ident Wert		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1000	Werkseinstellung: [0] 100 [1] 4

p1958[0...4]	Ventil Identifikation Zeit / Ventil Ident t		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [s]	Max: 100.00 [s]	Werkseinstellung: [0] 0.10 [s] [1] 0.10 [s] [2] 0.10 [s] [3] 4.00 [s] [4] 4.00 [s]

p1958[0...n]	Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit / Dreh Mes t_HL_RL		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -1.00 [s]	Max: 999999.00 [s]	Werkseinstellung: -1.00 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1958[0...n]	Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit / Bew Mes t_{HL}_RL		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -1.00 [s]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.00 [s]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1.00 [s]

p1959[0...n]	Datenidentifikation bewegend Konfiguration / Dat_id bew Konfig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 0011 1111 bin

p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1110 1110 0111 bin

p1959[0...n]	Bewegende Messung Konfiguration / Bew Mes Konfig		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1110 1110 0111 bin

p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0001 1111 bin

p1960 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Bewegende Messung Auswahl / Bew Mes Ausw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1960 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehende Messung Auswahl / Dreh Mes Ausw Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1960 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Bewegende Messung Auswahl / Bew Mes Ausw Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1960 VECTOR, VECTOR_AC	Drehende Messung Auswahl / Dreh Mes Ausw Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r1961[0...511] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ventil Identifikation Kennlinie Spannung / Ventil Id Kennl U Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: RESM Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p1961 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung / Sätt_kennl n Erm Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL, RESM Min: 26 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 75 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40 [%]

r1962[0...511]	Ventilidentifikation Kennlinie Geschwindigkeit / Ventilid Kennl v		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

r1962[0...9]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert / Sätt_kennl I_Mag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [A]	- [A]	- [A]

r1962[0...4]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom / Sätt_kennl I_mag		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

r1963[0...511]	Ventil Identifikation Kennlinie Systemdruck / Ventil Id Kennl pp		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [bar]	- [bar]	- [bar]

r1963[0...9]	Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert / Sätt_kennl Fluss		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mVs]	- [mVs]	- [mVs]

r1963[0...4]	Sättigungskennlinie Hauptinduktivität / Sätt_kennl L_haupt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

r1964[0...511]	Ventilidentifikation Kennlinie Kraft / Ventilid Kennl F		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r1964[0...4]	Sättigungskennlinie Rotorfluss / Sätt_kennl Rotorfl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PMSM, REL, RESM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

p1965	Drehz_reg_opt Drehzahl / n_opt Drehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	10 [%]	75 [%]	40 [%]

p1967	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor / n_opt Dyn_faktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1 [%]	400 [%]	100 [%]

r1968	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell / n_opt Dyn_fakt akt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

r1969	Trägheitsmoment identifiziert / M_Träg ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kgm ²]	- [kgm ²]	- [kgm ²]

3.2 SINAMICS-Parameter

r1969	Träge Masse identifiziert / Träge Masse ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kg]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]

r1969	Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt / n_opt M_träg herm		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kgm ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]

r1970[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt / n_opt f_Schw erm		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

r1971[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Standardabweichung ermittelt / n_opt Std_abw erm		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

r1972[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenzahl ermittelt / n_opt Per_zahl erm		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1973[0...1]	Geber Strichzahl identifiziert / Strichzahl ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r1973 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt / n_opt Strichz erm Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1974 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehz_reg_opt Sättigungskennlinie Rotorfluss maximal / n_opt Rot_fl max Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 104 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120 [%]
r1979.0...12 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	BO: Drehz_reg_opt Status / n_opt Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p1980[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	PolID Verfahren / PolID Verfahren Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99
p1980[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	PolID Verfahren / PolID Verfahren Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4

3.2 SINAMICS-Parameter

p1981[0...n]	PolID Weg maximal / PolID Weg max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [°]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [°]

p1982[0...n]	PolID Anwahl / PolID Anwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1982[0...n]	PolID Anwahl / PolID Anwahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p1983	PolID Test / PolID Test		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r1984	PolID Winkeldifferenz / PolID Winkeldiff		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r1984	PolID Winkeldifferenz / PolID Winkeldiff		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r1985	KLId v/U-Kennlinie Geschwindigkeit gemessen / KLId v/U v mes		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1985	PolID Sättigungskurve / PolID Sätt_kurve		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1985	PolID Sättigungskurve / PolID Sätt_kurve		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r1986	KLId v/U-Kennlinie Geschwindigkeit parametrisiert / KLId v/U v par		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r1986	PolID Sättigungskurve 2 / PolID Sätt_kurve 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r1987 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	KLId v/U-Kennlinie Spannung / KLId v/U U Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r1987 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	PolID Triggerkurve / PolID Trig_kurve Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r1987 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	PolID Triggerkurve / PolID Trig_kurve Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p1990 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln / Geb_just Wink erm Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1990 VECTOR, VECTOR_AC	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln / Geb_just Wink erm Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p1991[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur / Kom_winkelkorr Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]

p1991[0...n]	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur / Kom_winkelkorr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -180 [°]	Max: 180 [°]	Werkseinstellung: 0 [°]

r1992.0...15	CO/BO: PolID Diagnose / PolID Diag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r1992.0...15	CO/BO: PolID Diagnose / PolID Diag		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p1993[0...n]	PolID bewegungsbasiert Strom / PolID I bew_bas		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p1994[0...n]	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit / PolID T bew_bas		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [ms]	Max: 2500 [ms]	Werkseinstellung: 100 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung / PolID kp bew_bas		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [Nms/rad]	Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: 999999.0000 [Nms/rad]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.3000 [Nms/rad]

p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung / PolID kp bew_bas		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [Ns/m]	Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: 999999.0000 [Ns/m]	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0000 [Ns/m]

p1996[0...n]	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit / PolID Tn bew_bas		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.0 [ms]

p1997[0...n]	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit / PolID t_Gl bew_bas		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.0 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]

p1998[0...n]	PolID Kreismittelpunkt / PolID Kreism		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL Min: 0.0000 [A]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0000 [A]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [A]

p1999[0...n]	Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID Skalierung / Kom_wink_offs Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 10 [%]	Max: 5000 [%]	Werkseinstellung: 100 [%]

p2000	Bezugsgeschwindigkeit / v_Bezug		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.600 [m/min]	Max: 600.000 [m/min]	Werkseinstellung: 120.000 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 6.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz / v_Bezug f_Bezug		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.60 [m/min]	Max: 700.00 [m/min]	Werkseinstellung: 120.00 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 6.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsfrequenz / f_Bezug		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.10 [Hz]	Max: 1000.00 [Hz]	Werkseinstellung: 50.00 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2000 TM41	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 6.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]
p2000 ENC, ENC_840	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 6.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]
p2000 ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz / v_Bezug f_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.60 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [m/min]
p2001 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Bezugsspannung / Bezugsspannung Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [V]
p2001 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Bezugsspannung / Bezugsspannung Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [Veff]
p2002 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Bezugsdruck / p_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [bar]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [bar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [bar]

p2002 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Bezugsstrom / I_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [Aeff]
p2003 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Bezugskraft / F_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [N]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_2 Normierung: - Max: 20000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [N]
p2003 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Bezugsdrehmoment / M_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [Nm]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_2 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [Nm]
p2003 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Bezugskraft / Bezugskraft Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [N]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_2 Normierung: - Max: 20000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [N]
r2004 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Bezugsleistung / P_Bezug Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2004	Bezugsleistung / P_Bezug		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

p2005	Bezugswinkel / Bezugswinkel		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 90.00 [°]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.00 [°]

p2006	Bezugstemperatur / Bezugstemp		
TM120, TM150, TM31	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 50.00 [°C]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [°C]

p2006	Bezugstemperatur / Bezugstemp		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 50.00 [°C]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 300.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [°C]

p2007	Bezugsbeschleunigung / a_Bezug		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [1/s²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500000.00 [1/s²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.01 [1/s²]

p2007 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Bezugsbeschleunigung / a_Bezug Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [m/s ²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_1 Normierung: - Max: 10000.00 [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.01 [m/s ²]
r2019[0...7] CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IBN-SS Fehlerstatistik / IBN Fehler Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2020 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Feldbus-SS Baudrate / Feldbus Baud Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 8
p2021 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Feldbus-SS Adresse / Feldbus Adresse Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 31	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2022 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Feldbus-SS USS PZD Anzahl / Feldbus USS PZD Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p2023 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Feldbus-SS USS PKW Anzahl / Feldbus USS PKW Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 127	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 127

3.2 SINAMICS-Parameter

p2024[0...2]	Feldbus-SS Zeiten / Feldbus Zeiten		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1000 [ms] [1] 0 [ms] [2] 0 [ms]

r2029[0...7]	Feldbus-SS Fehlerstatistik / Feldbus Fehler		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 13	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 7

p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3

r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam / PcCtrl STW wirk		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam / PcCtrl STW wirk		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam / PcCtrl STW wirk		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2035	Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer / Feldbus USS DO_nr		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 62	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p2037	IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus / IF1 PD STW1.10=0		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode		
VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl / Debug-Monitor Wahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2039 CU_I_840	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl / Debug-Monitor Wahl Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2040 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Feldbus-SS Überwachungszeit / Feldbus t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1999999 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
p2040 CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	COMM INT Überwachungszeit / COMM INT t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1999999 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [ms]
p2042 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	PROFIBUS Ident Nummer / PB Ident Nummer Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2043.0...2 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BO: IF1 PROFIdrive PZD Zustand / IF1 PD PZD Zustand Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p2044	IF1 PROFIdrive Störverzögerung / IF1 PD Störverz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]
p2045	CI: PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen Signalquelle / PB/PN Ctrl-LZ S_q		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2047	PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit / PB Zus t_Überw		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p2048	IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit / IF1 PZD t_Abtast		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.00 [ms]
p2049	PROFIdrive takt synchroner Betrieb asynchrone Teilnahme / Taktsync async		
SERVO, SERVO_840, SERVO_DBSI, VECTOR	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r2050[0...19] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2050[0...19] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2050[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2050[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2050[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2050[0...3] ENC, ENC_840	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

<p>p2051[0...24] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p2051[0...27] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p2051[0...31] VECTOR, VECTOR_AC</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p2051[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p2051[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>p2051[0...11] ENC, ENC_840</p>	<p>CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>

r2053[0...24] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2053[0...27] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2053[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2053[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2053[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2053[0...11] ENC, ENC_840	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2054 CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	COMM INT Zustand / C INT Zustand Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2054 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	PROFIBUS Zustand / PB Zustand Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2055[0...2] CU_S_AC_DP, CU_S120_DP, CU_S120_PN	PROFIBUS Diagnose Standard / PB Diag Standard Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2057 CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	PROFIBUS Adress-Schalter Diagnose / PB Adr-Schalt Diag Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2058[0...139] CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten / C INT E_Konfig_dat Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2059[0...7] CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	COMM INT Identifikationsdaten / C INT Ident_dat Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2060[0...18]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / IF1 PZD empf DW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2060[0...30]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / IF1 PZD empf DW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2060[0...2]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / IF1 PZD empf DW		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2061[0...26]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort / IF1 PZD send DW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2061[0...30]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort / IF1 PZD send DW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2061[0...10]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort / IF1 PZD send DW		
ENC, ENC_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r2063[0...26]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort / IF1 Diag send DW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2063[0...30]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort / IF1 Diag send DW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2063[0...10]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort / IF1 Diag send DW		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2064[0...7]	PB/PN Diagnose Taktsynchronität / PB/PN Diag Takt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2065	PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose / PB/PN Ctrl-LZ Diag		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2067[0...1]	IF1 PZD maximal verschaltet / IF1 PZD max versch		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2070	IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang empfangen / Zus_tele Anf empf		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 19	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2070	IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang empfangen / Zus_tele Anf empf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2071	IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang senden / Zus_tele Anf send		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 26	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2071	IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang senden / Zus_tele Anf send		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2072	IF1 Verhalten Empfangswert nach PZD Ausfall / Verh n PZD Ausf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

r2074[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2074[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2074[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2074[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2074[0...3] ENC, ENC_840	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2075[0...19] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2075[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2075[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2075[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2075[0...3] ENC, ENC_840	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2076[0...24] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2076[0...27] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2076[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2076[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2076[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2076[0...11]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2410
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r2077[0...15]	PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen / PB Diag Quer Adr		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	390	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	166	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	999	136

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	999	999

3.2 SINAMICS-Parameter

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
SERVO (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, Spin_diag), VECTOR (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, EPOS, Lagereg, Lagereg, n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
SERVO (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lagereg, Lagereg, Spin_diag), VECTOR (Lagereg, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, Lagereg, n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 999	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Telegr erw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Teleg erw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Teleg erw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	370	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Teleg erw		
TM41	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	3	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / IF1 PZD Teleg erw		
ENC, ENC_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	81	999	999

p2080[0...15]	BI: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / IF1 Bin/Kon ZSW1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2472
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2081[0...15]	BI: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2 / IF1 Bin/Kon ZSW2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2082[0...15]	BI: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3 / IF1 Bin/Kon ZSW3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2083[0...15]	BI: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4 / IF1 Bin/Kon ZSW4		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2084[0...15]	BI: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5 / IF1 Bin/Kon ZSW5		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2088[0...4] IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
--	---	--	--

r2089[0...4] CO: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden / Bin/Kon ZSW senden

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
--	--	--	--

r2090.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise / PZD1 empf bitw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2091.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise / PZD2 empf bitw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2092.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise / PZD3 empf bitw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2093.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise / PZD4 empf bitw		
CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2468
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN, ENC,	-	-	-
ENC_840, HLA,			
HLA_840, HLA_DBSI,			
SERVO, SERVO_840,			
SERVO_AC,			
SERVO_DBSI, TM41,			
VECTOR,			
VECTOR_AC			

r2094.0...15	BO: IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg		
A_INF, A_INF_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
B_INF, B_INF_840,	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2468
CU_I_840,	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_NX_840,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
CU_S_AC_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S_AC_PN,	-	-	-
CU_S120_DP,			
CU_S120_PN, ENC,			
ENC_840, HLA,			
HLA_840, HLA_DBSI,			
R_INF, S_INF,			
S_INF_840, SERVO,			
SERVO_840,			
SERVO_AC,			
SERVO_DBSI, TB30,			
TM120, TM150,			
TM15DI_DO, TM31,			
TM41, VECTOR,			
VECTOR_AC			

r2095.0...15	BO: IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg		
A_INF, A_INF_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
B_INF, B_INF_840,	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2468
CU_I_840,	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_NX_840,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
CU_S_AC_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S_AC_PN,	-	-	-
CU_S120_DP,			
CU_S120_PN, ENC,			
ENC_840, HLA,			
HLA_840, HLA_DBSI,			
R_INF, S_INF,			
S_INF_840, SERVO,			
SERVO_840,			
SERVO_AC,			
SERVO_DBSI, TB30,			
TM120, TM150,			
TM15DI_DO, TM31,			
TM41, VECTOR,			
VECTOR_AC			

p2098[0...1]	IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren / Kon/Bin Ausg inv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p2099[0...1]	CI: IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle / Kon/Bin S_q		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2100[0...19]	Störreaktion ändern Störungsnummer / Reakt änd Stör_nr		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2100[0...19]	Störreaktion ändern Störungsnummer / Reakt änd Stör_nr		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 7841 [1...19] 0

p2101[0...19]	Störreaktion ändern Reaktion / Reakt änd Reakt		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2101[0...19]	Störreaktion ändern Reaktion / Reakt änd Reakt		
HLA_840, HLA_DBSI, SERVO_840, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3 [1...19] 0

p2101[0...19]	Störreaktion ändern Reaktion / Reakt änd Reakt		
HLA, SERVO, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2101[0...19]	Störreaktion ändern Reaktion / Reakt änd Reakt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2102	BI: Quittieren aller Störungen / Quit aller Stör		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2090.7

p2102	BI: Quittieren aller Störungen / Quit aller Stör		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2103	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2104	BI: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2105	BI: 3. Quittieren Störungen / 3. Quittieren		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2105[0...n]	BI: 3. Quittieren Störungen / 3. Quittieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2106	BI: Externe Störung 1 / Externe Störung 1		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1 / Externe Störung 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2107	BI: Externe Störung 2 / Externe Störung 2		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p2107[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Externe Störung 2 / Externe Störung 2 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2108 CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	BI: Externe Störung 3 / Externe Störung 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2108[0...n] A_INF, B_INF, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Externe Störung 3 / Externe Störung 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2108[0...n] A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	BI: Externe Störung 3 / Externe Störung 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2109[0...63] Alle Objekte	Störzeit behoben in Millisekunden / t_Stör behob ms Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r2110[0...63] Alle Objekte	Warnnummer / Warnnummer Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2111 Alle Objekte	Warnungen Zähler / Warnungen Zähler Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2112 CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DL_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	BI: Externe Warnung 1 / Externe Warnung 1 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2112[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BI: Externe Warnung 1 / Externe Warnung 1 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
r2114[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Systemlaufzeit gesamt / Systemlaufzeit ges Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p2116	BI: Externe Warnung 2 / Externe Warnung 2		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2116[0...n]	BI: Externe Warnung 2 / Externe Warnung 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2117	BI: Externe Warnung 3 / Externe Warnung 3		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2117[0...n]	BI: Externe Warnung 3 / Externe Warnung 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2118[0...19]	Meldungstyp ändern Meldungsnummer / Typ änd Meld_nr		
Alle Objekte	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2119[0...19]	Meldungstyp ändern Typ / Typ änd Typ		
Alle Objekte	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8050, 8075
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	3	1

r2120	CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen / Summe Puffer geä		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r2121	CO: Warnpufferänderungen Zähler / Warnpuffer geä		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r2122[0...63]	Warncode / Warncode		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8050, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r2123[0...63]	Warnzeit gekommen in Millisekunden / t_Warn gek ms		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8050, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

r2124[0...63]	Warnwert / Warnwert		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8050, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r2125[0...63] Alle Objekte	Warnzeit behoben in Millisekunden / t_Warn behob ms Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
p2126[0...19] Alle Objekte	Quittiermodus ändern Störungsnummer / Quit änd Stör_nr Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2127[0...19] Alle Objekte	Quittiermodus ändern Modus / Quit änd Modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2128[0...15] Alle Objekte	Störungen/Warnungen Triggerauswahl / F/A Triggerauswahl Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8050, 8070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2129.0...15 Alle Objekte	CO/BO: Störungen/Warnungen Triggerwort / F/A Triggerwort Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2130[0...63] Alle Objekte	Störzeit gekommen in Tagen / t_Stör gek Tage Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2131 Alle Objekte	CO: Störcode aktuell / Störcode akt Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2132 Alle Objekte	CO: Warncode aktuell / Warncode akt Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2133[0...63] Alle Objekte	Störwert für Float-Werte / Störwert Float Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2134[0...63] Alle Objekte	Warnwert für Float-Werte / Warnwert Float Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2135.0...15 Alle Objekte	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2 / ZSW Stör/Warn 2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2548 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2136[0...63] Alle Objekte	Störzeit behoben in Tagen / t_Stör behob Tage Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2138.7...15	CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen / STW Stör/Warn		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2546
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r2139.0...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1 / ZSW Stör/Warn 1		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2548
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p2140[0...n]	Hysteresedrehzahl 2 / n_Hysterese 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	90.00 [1/min]

p2140[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 2 / v_Hysterese 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [m/min]	10.00 [m/min]	0.90 [m/min]

p2141[0...n]	Drehzahlschwellwert 1 / n_schwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	5.00 [1/min]

p2141[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 1 / v_schwellwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.05 [m/min]

p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1 / n_Hysterese 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 300.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [1/min]

p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1 / n_Hysterese 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 10.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.02 [m/min]

p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert) / Mot Block Frei neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r2145[0...63]	Warnzeit gekommen in Tagen / t_Warn gek Tage		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2146[0...63]	Warnzeit behoben in Tagen / t_Warn behob Tage	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
Alle Objekte	Änderbar: -	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8065
	Datentyp: Unsigned16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Meldungen	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	-
	-	-	-
p2147	Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen / Störpuffer löschen	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	Datentyp: Integer16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	1	0
	0	1	0
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv / HLG aktiv	Berechnet:	Zugriffsstufe: 3
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	CALC_MOD_LIM_REF	Funktionsplan: 8011
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Werkseinstellung:
	Min:	Max:	0
	-	-	0
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration / Überw Konfig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	Datentyp: Unsigned16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Meldungen	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	0000 0000 0000 0000 bin
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration / Überw Konfig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	Datentyp: Unsigned16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Meldungen	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	0000 0000 0000 0001 bin
	-	-	0000 0000 0000 0001 bin

p2150[0...n]	Hysteresedrehzahl 3 / n_Hysterese 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 300.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [1/min]

p2150[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 3 / v_Hysterese 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 3.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.02 [m/min]

p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1438[0]

p2151[0...n]	Cl: Geschwindigkeitssollwert für Meldungen / v_soll für Meldung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1438[0]

p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1170[0]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2153[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante / v_ist_filt T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p2153[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Drehzahlwertfilter Zeitkonstante / n_ist_filt T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p2153[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante / v_ist_filt T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p2154[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CI: Drehzahlsollwert 2 / n_soll 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2154[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CI: Geschwindigkeitssollwert 2 / v_soll 2 Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2155[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlschwellwert 2 / n_schwellwert 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 900.00 [1/min]
p2155[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Geschwindigkeitsschwellwert 2 / v_schwellwert 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 9.00 [m/min]
p2155[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Drehzahlschwellwert 2 / n_schwellwert 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 900.00 [1/min]
p2156[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht / t_Ein Vergl_w err Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
p2161[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Drehzahlschwellwert 3 / n_schwellwert 3 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2161[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 3 / v_schwellwert 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010, 8011
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 0.05 [m/min]

p2161[0...n]	Drehzahlschwellwert 3 / n_schwellwert 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010, 8011
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 5.00 [1/min]

p2162[0...n]	Hysteresedrehzahl n_ist > n_max / Hyst n_ist>n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 60000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p2162[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit v_ist > v_max / Hyst v_ist>v_max		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8010
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 6.00 [m/min]

p2163[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 4 / v_schwellwert 4		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 0.90 [m/min]

p2163[0...n]	Drehzahlschwellwert 4 / n_schwellwert 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.00 [1/min]

p2163[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 4 / v_schwellwert 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.90 [m/min]

p2164[0...n]	Hysteresegewindigkeit 4 / v_Hysterese 4		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 10.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.02 [m/min]

p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4 / n_Hysterese 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 200.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [1/min]

p2164[0...n]	Hysteresegewindigkeit 4 / v_Hysterese 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 10.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.02 [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2166[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Ausschaltverzögerung $v_{ist} = v_{soll} / t_{ver_aus} v_i=v_{so}$ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [ms]
p2166[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Ausschaltverzögerung $n_{ist} = n_{soll} / t_{ver_aus} n_i=n_{so}$ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [ms]
p2166[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Ausschaltverzögerung $v_{ist} = v_{soll} / t_{ver_aus} v_i=v_{so}$ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [ms]
p2167[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Einschaltverzögerung $n_{ist} = n_{soll} / t_{Ein} n_{ist}=n_{soll}$ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [ms]
p2167[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Einschaltverzögerung $v_{ist} = v_{soll} / t_{Ein} v_{ist}=v_{soll}$ Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [ms]

r2169	CO: Geschwindigkeitswert geglättet Meldungen / v_ist glatt Meld		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2169	CO: Drehzahlwert geglättet Meldungen / n_ist glatt Meld		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2169	CO: Geschwindigkeitswert geglättet Meldungen / v_ist glatt Meld		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1 / M_schwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.13 [Nm]

p2174[0...n]	Kraftschwellwert 1 / F_schwellwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [N]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2174[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Drehmomentschwellwert 1 / M_schwellwert 1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.13 [Nm]
p2175[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle / Mot block v_schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.20 [m/min]
p2175[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor blockiert Drehzahlschwelle / Mot block n_schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [1/min]
p2175[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle / Mot block v_schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.20 [m/min]
p2175[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Drehzahlschwelle / Mot block n_schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [1/min]

p2177[0...n] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p2177[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p2177[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [s]
p2178[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor gekippt Verzögerungszeit / Mot gekippt t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010 [s]
p2181[0...n] SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Lastüberwachung Reaktion / Lastüberw Reaktion Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2182[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1 / v_schwelle 1		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.05 [m/min]

p2182[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1 / n_schwelle 1		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [1/min]

p2183[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2 / v_schwelle 2		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.05 [m/min]

p2183[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2 / n_schwelle 2		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 900.00 [1/min]

p2184[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3 / v_schwelle 3		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.05 [m/min]

p2184[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3 / n_schwelle 3		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.00 [1/min]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben / F_schwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [N]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben / M_schwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000000.00 [Nm]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten / F_schwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten / M_schwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2187[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben / F_schwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [N]

p2187[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben / M_schwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000000.00 [Nm]

p2188[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten / F_schwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]

p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten / M_schwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]

p2189[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben / F_schwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [N]

p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben / M_schwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000000.00 [Nm]
p2190[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten / F_schwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin), SERVO_DBSI (Erw Meld, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]
p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten / M_schwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]
p2192[0...n]	Lastüberwachung Verzögerungszeit / Lastüberw t_Ver		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [s]
p2194[0...n]	Drehmomentschwellwert 2 / M_schwellwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2194[0...n]	Kraftschwellwert 2 / F_schwellwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.00 [%]

p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung / M_ausn t_Aus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 800.0 [ms]

p2195[0...n]	Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung / F_ausn t_Aus		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 800.0 [ms]

p2196[0...n]	Momentenausnutzung Skalierung / M_ausnutzng Skal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2199.0...11 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2199.0...14 VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2200[0...n] SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	BI: Technologieregler Freigabe / Tec_reg Freigabe Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2201[0...n] SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO: Technologieregler Festwert 1 / Tec_reg Festw 1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
p2202[0...n] SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO: Technologieregler Festwert 2 / Tec_reg Festw 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [%]

p2203[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 3 / Tec_reg Festw 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.00 [%]

p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4 / Tec_reg Festw 4		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40.00 [%]

p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5 / Tec_reg Festw 5		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.00 [%]

p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6 / Tec_reg Festw 6		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7 / Tec_reg Festw 7		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 70.00 [%]

p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8 / Tec_reg Festw 8		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.00 [%]

p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9 / Tec_reg Festw 9		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.00 [%]

p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10 / Tec_reg Festw 10		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p2211[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 11 / Tec_reg Festw 11		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 110.00 [%]

p2212[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 12 / Tec_reg Festw 12		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [%]

p2213[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 13 / Tec_reg Festw 13		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 130.00 [%]

p2214[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 14 / Tec_reg Festw 14		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 140.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2215[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 15 / Tec_reg Festw 15		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [%]

p2216[0...n]	Technologieregler Festwert Auswahlmethode / Tec_reg Festw Ausw		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p2220[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0 / Tec_reg Ausw Bit 0		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2221[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1 / Tec_reg Ausw Bit 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2222[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2 / Tec_reg Ausw Bit 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2223[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3 / Tec_reg Ausw Bit 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam / Tec_reg Festw wirk		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950, 7951 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r2225.0	CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort / Tec_reg Festw ZSW		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2229	Technologieregler Nummer aktuell / Tec_reg Nr akt		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2230[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration / Tec_reg Mop Konfig		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0100 bin

r2231	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher / Tec_reg Mop Sp		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2235[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher / Tec_reg Mop höher		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2236[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Tec_reg Mop tiefer		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert / Tec_reg Mop Max		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p2238[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert / Tec_reg Mop Min		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100.00 [%]

p2240[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Startwert / Tec_reg Mop Start		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2245	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG / Tec_reg Mop v HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2247[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Tec_reg Mop t_Hoch		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [s]

p2248[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Tec_reg Mop t_Rück		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [s]

r2250	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG / Tec_reg Mop n HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2252	Technologieregler Konfiguration / Tec_reg Konfig		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0111 bin
p2253[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 1 / Tec_reg Sollwert 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2254[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 2 / Tec_reg Sollwert 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2255	Technologieregler Sollwert 1 Skalierung / Tec_reg Soll1 Skal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2256	Technologieregler Sollwert 2 Skalierung / Tec_reg Soll2 Skal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p2257	Technologieregler Hochlaufzeit / Tec_reg t_Hochlauf		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 650.00 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [s]
p2258	Technologieregler Rücklaufzeit / Tec_reg t_Rücklauf		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 650.00 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [s]
r2260	CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber / Tec_reg Soll n HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2261	Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante / Tec_reg Soll T		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter / Tec_reg Sol n Filt		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2263	Technologieregler Typ / Tec_reg Typ		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2264[0...n]	CI: Technologieregler Istwert / Tec_reg Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2265	Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante / Tec_reg Ist T		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter / Tec_reg Ist n Filt		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p2267	Technologieregler Obergrenze Istwert / Tec_reg Ob_gr Istw		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.00 [%]
p2268	Technologieregler Untergrenze Istwert / Tec_reg Un_gr Istw		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -200.00 [%]

p2269	Technologieregler Verstärkung Istwert / Tec_reg Verst Istw		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p2270	Technologieregler Istwert Funktion / Tec_reg Istw Fkt		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2271	Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp) / Tec_reg Istw Inv		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2272	CO: Technologieregler Istwert skaliert / Tec_reg Istw skal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2273	CO: Technologieregler Regeldifferenz / Tec_reg Reg_dif		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2274	Technologieregler Differentiation Zeitkonstante / Tec_reg D-Ant T		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p2280	Technologieregler Proportionalverstärkung / Tec_reg Kp		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

p2285	Technologieregler Nachstellzeit / Tec_reg Tn		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p2286[0...n] SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	BI: Technologieregler Integrator anhalten / Tec_reg Integr anh Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2289[0...n] SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CI: Technologieregler Vorsteuersignal / Tec_reg Vorst_sig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2291 SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung / Tec_reg Max_begr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p2292 SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO: Technologieregler Minimalbegrenzung / Tec_reg Min_begr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2293	Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit / Tec_reg t_HL/RL		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [s]

r2294	CO: Technologieregler Ausgangssignal / Tec_reg Ausg_sig		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2295	CO: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p2296[0...n]	CI: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2295[0]

p2297[0...n] **Cl: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Max_gr S_q**
 SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** T, U **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
 SERVO_840 **Datentyp:** Unsigned32 / FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** CDS, **Funktionsplan:** 7958
 (Tech_reg), p0170
 SERVO_AC **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** -
 (Tech_reg), **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
 SERVO_DBSI **Min:** **Max:** **Werkseinstellung:**
 (Tech_reg), VECTOR - - 2291[0]
 (Tech_reg), VECTOR_AC
 (Tech_reg)

p2298[0...n] **Cl: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Min_gr S_q**
 SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** T, U **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
 SERVO_840 **Datentyp:** Unsigned32 / FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** CDS, **Funktionsplan:** 7958
 (Tech_reg), p0170
 SERVO_AC **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** -
 (Tech_reg), **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
 SERVO_DBSI **Min:** **Max:** **Werkseinstellung:**
 (Tech_reg), VECTOR - - 2292[0]
 (Tech_reg), VECTOR_AC
 (Tech_reg)

p2299[0...n] **Cl: Technologieregler Begrenzung Offset / Tec_reg Begr Offs**
 SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** T, U **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
 SERVO_840 **Datentyp:** Unsigned32 / FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** CDS, **Funktionsplan:** 7958
 (Tech_reg), p0170
 SERVO_AC **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** -
 (Tech_reg), **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
 SERVO_DBSI **Min:** **Max:** **Werkseinstellung:**
 (Tech_reg), VECTOR - - 0
 (Tech_reg), VECTOR_AC
 (Tech_reg)

p2306 **Technologieregler Regeldifferenz Invertierung / Tec_reg R_Dif Inv**
 SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 3
 SERVO_840 **Datentyp:** Integer16 **Dynamischer Index:** - **Funktionsplan:** 7958
 (Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** -
 SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** - **Expertenliste:** 1
 (Tech_reg), **Min:** **Max:** **Werkseinstellung:**
 SERVO_DBSI 0 1 0
 (Tech_reg), VECTOR
 (Tech_reg), VECTOR_AC
 (Tech_reg)

3.2 SINAMICS-Parameter

p2310	CI: Technologieregler Kp-Adaption Eingangswert Signalquelle / Kp-Adapt Eing S_q		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2311	Technologieregler Kp-Adaption Wert unten / Kp-Adapt Wert u		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

p2312	Technologieregler Kp-Adaption Wert oben / Kp-Adapt Wert o		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000

p2313	Technologieregler Kp-Adaption Einsatzpunkt unten / Kp-Adapt Pkt u		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2314	Technologieregler Kp-Adaption Einsatzpunkt oben / Kp-Adapt Pkt o		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p2315	CI: Technologieregler Kp-Adaption Skalierung Signalquelle / Kp-Adapt Skal S_q		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r2316	CO: Technologieregler Kp-Adaption Ausgang / Kp-Adapt Ausg		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2317	CI: Technologieregler Tn-Adaption Eingangswert Signalquelle / Tn-Adapt Eing S_q		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2318	Technologieregler Tn-Adaption Wert unten / Tn-Adapt Wert u		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.000 [s]

p2319	Technologieregler Tn-Adaption Wert oben / Tn-Adapt Wert o		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p2320	Technologieregler Tn-Adaption Einsatzpunkt unten / Tn-Adapt Pkt u		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2321	Technologieregler Tn-Adaption Einsatzpunkt oben / Tn-Adapt Pkt o		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 400.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r2322	CO: Technologieregler Tn-Adaption Ausgang / Tn-Adapt Ausg		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: - [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7959 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [s]

r2349.0...13	CO/BO: Technologieregler Zustandswort / Tec_reg ZSW		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2369	BI: Kaskadenregelung Steuerwort / Ksk_reg STW		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2502[0...n]	LR Geberzuordnung / Geberzuordnung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p2503[0...n]	LR Längeneinheit LU pro 10 mm / LU pro 10 mm		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000 [LU]
p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorweg / Mot/Last Motorweg		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1048576	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorumdrehungen / Mot/Last Motorumdr		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1048576	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2505[0...n]	LR Motor/Last Lastumdrehungen / Mot/Last Lastumdr		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1048576	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1048576	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastweg / LU pro Lastweg		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg, Lin, Lin, Lin, Lin, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000 [LU]

p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung / LU pro Lastumdr		
SERVO (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg, SERVO_AC (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (APC, APC, AVS/APC-ECO, AVS/APC-ECO, Lagereg, Lagereg, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000 [LU]

p2507[0...n]	LR Absolutwertgeberjustage Status / Abs_geb_just Stat		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2508[0...3] SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren / Ref_marken akt Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2509[0...3] SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	BI: LR Messtasterauswertung aktivieren / MT_ausw akt Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2510[0...3] SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	BI: LR Messtasterauswertung Auswahl / MT_ausw Auswahl Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2511[0...3] SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	BI: LR Messtasterauswertung Flanke / MT_ausw Flanke Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2512[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke) / Istw_aufb Korr akt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2513[0...3]	CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert / Istw_aufb Korr		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2514[0...3]	BI: LR Lageistwert setzen Aktivierung / s_ist setzen Akt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2515[0...3]	CI: LR Lageistwert setzen Setzwert / s_ist setzen Setzw		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2516[0...3]	Cl: LR Lageoffset / Lageoffset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1 / Direkter MT 1		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg), SERVO_DBSI (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1 / Direkter MT 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2 / Direkter MT 2		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg), SERVO_DBSI (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 51	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2 / Direkter MT 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2519[0...n]	LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-Umschaltung / s_ist Konfig DDS		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r2520[0...2]	CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort / Istw_aufb STW		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2521[0...3]	CO: LR Lageistwert / s_ist		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2522[0...3]	CO: LR Geschwindigkeitsistwert / v_ist		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1000 LU/min]

r2523[0...3]	CO: LR Messwert / Messwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2524	CO: LR LU/mm / LU/mm		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2524	CO: LR LU/Umdrehung / LU/Umdrehung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset / Geb_justage Offset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [LU]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]
r2526.0...9	CO/BO: LR Zustandswort / ZSW		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2527.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1 / Istw_erf ZSW Geb 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2528.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2 / Istw_erf ZSW Geb 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2529.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3 / Istw_erf ZSW Geb 3		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2530	CI: LR Lagesollwert / s_soll		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2531	Cl: LR Geschwindigkeitssollwert / v_soll		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2532	Cl: LR Lageistwert / s_ist		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015, 4020, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2521[0]
p2533[0...n]	LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante / s_soll_filt T		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p2534[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor / v_vorst Fakt		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2534[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Faktor / n_vorst Fakt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2535[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit / v_vorst Filt t_tot		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.00	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p2535[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit / n_vorst Filt t_tot		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.00	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00

p2536[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter PT1 / v_vorst Filt PT1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p2536[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1 / n_vorst Filt PT1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p2537	CI: LR Lageregler Adaption / Adaption		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2538[0...n]	LR Proportionalverstärkung / Kp		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1000/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.000 [1000/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [1000/min]
p2539[0...n]	LR Nachstellzeit / Tn		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze / LR_ausg v_gr		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.000 [m/min]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze / LR_ausg n_gr		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.000 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2541	CI: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze Signalquelle / LR_ausg v_gr S_q		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2540[0]

p2541	CI: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle / LR_ausg n_gr S_q		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2540[0]

p2542	LR Stillstandsfenster / Stillstandsfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200 [LU]

p2543	LR Stillstandsüberwachungszeit / t_Stillstandsüberw		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.00 [ms]

p2544	LR Positionierfenster / Pos_fenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40 [LU]

p2545	LR Positionierüberwachungszeit / t_Pos_überw		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [ms]

p2546[0...n]	LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung Toleranz / s_delta_überw Tol		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [LU]

p2547	LR Nockenschaltposition 1 / Nockenposition 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2548	LR Nockenschaltposition 2 / Nockenposition 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2549	BI: LR Freigabe 1 / Freigabe 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 899.2

p2550[0...n]	BI: LR Freigabe 2 / Freigabe 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht / Meld Sollw steht		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv / Meld FaF akt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht / Meld Festanschlag		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv / Meld Ver_bef akt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2555	CI: LR LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2524[0]

r2556	CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung / s_soll nach Interp		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2557	CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung / LR_eing Regelabw		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil / LR_ausg P-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil / LR_ausg P-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil / LR_ausg I-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil / LR_ausg I-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2560	CO: LR Geschwindigkeitssollwert / v_soll		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2560	CO: LR Drehzahlsollwert / n_soll		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2561	CO: LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert / v_vorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2561	CO: LR Drehzahlvorsteuerwert / n_vorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2562	CO: LR Geschwindigkeitssollwert gesamt / v_soll gesamt		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2562	CO: LR Drehzahlsollwert gesamt / n_soll gesamt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r2563	CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell / Schleppabstand dyn		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2564	CO: LR Kraftvorsteuerwert / F_vorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r2564	CO: LR Momentenvorsteuerwert / M_vorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r2565	CO: LR Schleppabstand aktuell / Schleppabstand akt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2566	LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung / v Eing Vorst		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r2566	LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung / n Eing Vorst		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p2567[0...n]	LR Kraftvorsteuerung Masse / F_vorst Masse		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000000 [kg]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000000 [kg]

p2567[0...n]	LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment / M_vorst M_Träg		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000000 [kgm²]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kgm²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.159155 [kgm²]

p2568	BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung / STOP-Nocken Akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2569	BI: EPOS STOP-Nocken Minus / STOP-Nocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2570	BI: EPOS STOP-Nocken Plus / STOP-Nocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2571	EPOS Maximalgeschwindigkeit / v_Max		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30000 [1000 LU/min]

p2572	EPOS Maximalbeschleunigung / a_Max		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000000 [1000 LU/s ²]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [1000 LU/s ²]

p2573	EPOS Maximalverzögerung / -a_Max		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000000 [1000 LU/s ²]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [1000 LU/s ²]

p2574	EPOS Ruckbegrenzung / Ruckbegr		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/s ³]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000000 [1000 LU/s ³]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000 [1000 LU/s ³]

p2575	BI: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung / Ruckbegrenzung Akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2576	EPOS Modulkorrektur Modulobereich / Modulkorr Bereich		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 360000 [LU]
p2577	BI: EPOS Modulkorrektur Aktivierung / Modulkorr Akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2578	CI: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle / SW-Endsch Min S_q		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2580[0]
p2579	CI: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle / SW-Endsch Plus S_q		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2581[0]
p2580	CO: EPOS Software-Endschalter Minus / SW-Endsch Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -2147482648 [LU]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2581	CO: EPOS Software-Endschalter Plus / SW-Endsch Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2147482647 [LU]

p2582	BI: EPOS Software-Endschalter Aktivierung / SW-Endsch Akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2583	EPOS Umkehrlosekompensation / Umkehrlosekomp		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -200000 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200000 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2584	EPOS Funktionen Konfiguration / EPOS Fkt Konfig		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p2585	EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit / Tippen 1 v_Soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -40000000 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -300 [1000 LU/min]

p2586	EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit / Tippen 2 v_Soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -40000000 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300 [1000 LU/min]

p2587	EPOS Tippen 1 Verfahrenweg / Tippen 1 Weg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [LU]
p2588	EPOS Tippen 2 Verfahrenweg / Tippen 2 Weg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [LU]
p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle / Tippen 1 S_q		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle / Tippen 2 S_q		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell / Tippen ink		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2593	CI: EPOS LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2524[0]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2594[0...2]	CI: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt / v_Max ext begrenzt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2595	BI: EPOS Referenzieren Start / Ref Start		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3625, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2596	BI: EPOS Referenzpunkt setzen / Ref_pkt setzen		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2597	BI: EPOS Referenziertyp Anwahl / Ref_typ Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2598[0...3]	CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle / Ref_pkt-Koord S_q		
SERVO (EPOS), Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS), Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS), Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS), Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS), Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS), Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2599[0] [1] 0 [2] 0 [3] 0

p2599	CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert / Ref_pkt-Koord Wert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2600	EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-Verschiebung / Ref_pkt-Versch		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2601	EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster / Inneres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2602	EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster / Äußeres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2603	EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ / Pos_modus relativ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p2604	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung / Ref_pktfahrt Richt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2605	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Referenznocken / v_Anfahr Ref_nocke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5000 [1000 LU/min]

p2606	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg / Ref_nocke Max s		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2147482647 [LU]

p2607	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden / Ref_nocke vorh		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2608	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Nullmarke / v_Anfahr Ref_NM		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300 [1000 LU/min]

p2609	EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke / Max s Ref_nocke NM		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20000 [LU]

p2610	EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur Nullmarke / Tol_band zu NM		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2147482647 [LU]
p2611	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Referenzpunkt / v_Anfahr Ref_pkt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300 [1000 LU/min]
p2612	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken / Ref_nocken		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2613	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus / Umkehrnocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2614	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus / Umkehrnocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2615	EPOS Verfahrssatz Anzahl maximal / Ver_satz Anz max		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: C2(17) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 64	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 64

3.2 SINAMICS-Parameter

p2616[0...n]	EPOS Verfahrensatz Satznummer / Ver_satz Satznr		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 63	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1

p2617[0...n]	EPOS Verfahrensatz Position / Ver_satz Position		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2618[0...n]	EPOS Verfahrensatz Geschwindigkeit / Ver_satz v		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600 [1000 LU/min]

p2619[0...n]	EPOS Verfahrensatz Beschleunigungsoverride / Ver_satz a_over		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p2620[0...n]	EPOS Verfahrensatz Verzögerungsoverride / Ver_satz -a_over		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p2621[0...n]	EPOS Verfahrensatz Auftrag / Ver_satz Auftrag		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 9	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p2622[0...n]	EPOS Verfahrssatz Auftragsparameter / Ver_satz Auftr_par		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2623[0...n]	EPOS Verfahrssatz Auftragsmodus / Ver_satz Modus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3515, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2624	EPOS Verfahrssatz Sortieren / Ver_satz Sortieren		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2625	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 0 / Ver_satz Anw Bit 0		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2626	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 1 / Ver_satz Anw Bit 1		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2627	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 2 / Ver_satz Anw Bit 2		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2628	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 3 / Ver_satz Anw Bit 3		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2629	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 4 / Ver_satz Anw Bit 4		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2630	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 5 / Ver_satz Anw Bit 5		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2631	BI: EPOS Verfahrenauftrag aktivieren (0 -> 1) / Ver_auftr akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2632	EPOS Externer Satzwechsel Auswertung / Ext Satzw Ausw		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2633	BI: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1) / Ext Satzw (0->1)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2634[0...n]	EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal / Schleppabstand max		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [LU]

p2635	EPOS Festanschlag Überwachungsfenster / Festanschlag Überw		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [LU]

p2637	BI: EPOS Festanschlag erreicht / Festanschlag err		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.4

p2638	BI: EPOS Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster / Festanschlag außerh		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.5

p2639	BI: EPOS Kraftgrenze erreicht / F_grenze erreicht		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin), SERVO_DBSI (EPOS, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1407.7

3.2 SINAMICS-Parameter

p2639	BI: EPOS Momentengrenze erreicht / M_grenze erreicht		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1407.7
p2640	BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal) / Zwischenhalt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3620, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2641	BI: EPOS Verfahrenauftrag verwerfen (0-Signal) / Ver_auftr verwerf		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3620, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2642	CI: EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Positionssollwert / MDI s_soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2690[0]
p2643	CI: EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Geschwindigkeitssollwert / MDI v_soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2691[0]
p2644	CI: EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Beschleunigungsoverride / MDI a_over		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2692[0]

p2645	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Verzögerungsoverride / MDI -a_over		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2693[0]
p2646	CI: EPOS Geschwindigkeitsoverride / v_over		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p2647	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl / MDI Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620, 3625, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2648	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp / MDI Pos_typ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2649	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl / MDI Übern_art Anw		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2650	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke / MDI Sollw_übern		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p2651	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positiv / MDI Richt_anw pos		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2652	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl negativ / MDI Richt_anw neg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2653	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl / MDI Einrichten Anw		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2654	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung / MDI Mode-Anpassung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2655[0...1]	BI: EPOS Nachführbetrieb Anwahl / Nachführbetr Anw		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1 [1] 2526.7

p2656	BI: EPOS Einfachpositionierer Freigabe / EPOS Freigabe		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.3

p2657	CI: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert / Lageistw/Lagesetzw		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3610, 3616, 3620, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2521[0]
p2658	BI: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung / Lage gültig Rückm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.0
p2659	BI: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung / Ref akt Rückm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.1
p2660	CI: EPOS Messwert Referenzieren / Messwert Ref		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2523[0]
p2661	BI: EPOS Messwert gültig Rückmeldung / Messw gültig Rückm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614, 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.2
p2662	BI: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung / Justw gültig Rückm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.9

3.2 SINAMICS-Parameter

p2663	BI: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung / Klemmen akt Rückm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2526.8
r2665	CO: EPOS Lagesollwert / s_soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2666	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert / v_soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1000 LU/min]
r2667	CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert / Umkehrlose Wert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2669	CO/BO: EPOS Betriebsart aktuell / Betriebsart akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3625, 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2670.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrssatz / ZSW Akt Ver_satz		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3625, 3650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2671	CO: EPOS Positionssollwert aktuell / s_soll akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2672	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell / v_soll akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1000 LU/min]
r2673	CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell / a_over akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r2674	CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell / -a_over akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r2675	CO: EPOS Auftrag aktuell / Auftrag akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 9	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2676	CO: EPOS Auftragsparameter aktuell / Auftragspar akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2677	CO: EPOS Auftragsmodus aktuell / Auftragsmodus akt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2678	CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition / Ext Satz w s_ist		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2680	CO: EPOS Abstand Referenznocken und Nullmarke / Abst Ref_nocken/NM		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]
r2681	CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam / v_over wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r2682	CO: EPOS Restweg / Restweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1 / POS_ZSW1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin), SERVO_DBSI (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1 / POS_ZSW1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2684.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort 2 / POS_ZSW2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3646 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2685	CO: EPOS Korrekturwert / Korrekturwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2686[0...1]	CO: EPOS Kraftbegrenzung wirksam / F_begr wirksam		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin), SERVO_DBSI (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2686[0...1]	CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam / M_begr wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r2687	CO: EPOS Kraftsollwert / F_soll		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin), SERVO_DBSI (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r2687	CO: EPOS Momentensollwert / M_soll		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

p2688	EPOS Positionsrückmeldung Toleranzfenster / Pos_rückm Tol		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40 [LU]

r2689[0...1]	CO: EPOS Positionsrückmeldung Anzeige / Pos_rückm Anz		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2690	CO: EPOS Position Festsollwert / Position Festwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: -2147482648 [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147482647 [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [LU]

p2691	CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert / v Festwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4000000 [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600 [1000 LU/min]

p2692	CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert / a_over Festwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0.100 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [%]

p2693	CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert / -a_over Festwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: 0.100 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [%]

p2694	CI: LR Zusatzsollwert Lage / Zusatzsollw Lage		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2695	CI: LR Zusatzsollwert Geschwindigkeit / Zusatzsollw Geschw		
SERVO (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg), SERVO_DBSI (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r2696	CO: EPOS Lagesollwert Feinauflösung / s_soll Feinaufl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [LU]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [LU]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [LU]

r2697	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert Feinauflösung / v_soll Feinaufl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), SERVO_DBSI (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: - Min: - [1000 LU/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1000 LU/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1000 LU/min]

r2700	CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz / n_Bez/f_Bez		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell / v_Bez/f_Bez akt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2700	CO: Bezugsfrequenz / f_Bez		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2700	CO: Bezugsfrequenz aktuell / f_Bez akt		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell / v_Bezf_Bez akt		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2701	CO: Bezugsspannung / Bezugsspannung		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2701	CO: Bezugsspannung / Bezugsspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2702	CO: Bezugsstrom / Bezugsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2703	CO: Bezugsdrehmoment / Bezugsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r2703	CO: Bezugskraft aktuell / Bezugskraft akt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2704	CO: Bezugsleistung / Bezugsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2705	CO: Bezugswinkel / Bezugswinkel		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2706	CO: Bezugstemperatur / Bezugstemperatur		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r2707	CO: Bezugsbeschleunigung / Bezugsbeschl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p2720[0...n]	Lastgetriebe Konfiguration / Lastgetr Konfig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p2721[0...n]	Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4194303	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2722[0...n]	Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Tol		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967300.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00
r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert / Lastgetr Abs_wert		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r2724[0...n]	CO: Lastgetriebe Lagedifferenz / Lastgetr Lagedif		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p2730[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke) / Istw_aufb neg Korr		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2733[0...n]	CO: LR Geberjustage DDS / Geb_justage DDS		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2740	LR Vorbelegung Drehmomentvorsteuerung / Vorb. M_vorsteu.		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), SERVO_DBSI (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2780[0...5]	Adaption Block aktivieren / Adapt Block akt		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p2782[0...5]	Adaption Modus / Adapt Mod		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2783[0...5]	Adaption Schwelle unten / Adapt Schw unten		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p2784[0...5]	Adaption Schwelle oben / Adapt Schw oben		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 65535
p2788[0...5]	CI: Adaption Faktor Signalquelle / Adapt Fakt S_q		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2789[0...5]	Adaption Faktor übertragen / Adapt Fakt übertr		
SERVO (Reg_par Adaption), SERVO_840 (Reg_par Adaption), SERVO_AC (Reg_par Adaption), SERVO_DBSI (Reg_par Adaption)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p2810[0...1]	BI: UND-Verknüpfung Eingänge / UND Eingänge		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r2811.0	CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis / UND Ergebnis		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2816[0...1]	BI: ODER-Verknüpfung Eingänge / ODER Eingänge		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2817.0	CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis / ODER Ergebnis		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2822[0...3]	BI: NICHT-Verknüpfung Eingang / NICHT Eingang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r2823.0...3	CO/BO: NICHT-Verknüpfung Ergebnis / NICHT Ergebnis		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p2900[0...n]	CO: Festwert 1 [%] / Festwert 1 [%]		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2900	CO: Festwert 1 [%] / Festwert 1 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%] / Festwert 2 [%]		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p2901	CO: Festwert 2 [%] / Festwert 2 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r2902[0...14]	CO: Festwerte [%] / Festwerte [%]		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p2909	Kennlinie Messung Steuerwort / Kennl Mes STW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p2911	Kennlinie Messung aktivieren / Kennl Mes akt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p2920[0...1]	Kennlinie Messung Grenze unten / Kennl Grenze unten		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -500.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100.00 [%]

p2921[0...1]	Kennlinie Messung Grenze oben / Kennl Grenze oben		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -500.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p2922[0...1]	Kennlinie Messung Messpunkte Anzahl / Kennl Messp Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 21

p2923[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	Kennlinie Messung Rampenzeit / Kennl t_Rampe Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
p2924[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	Kennlinie Messung Wartezeit / Kennl t_Warte Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [ms]
p2925[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	Kennlinie Messung Abkühlzeit / Kennl t_Abkühl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [ms]
p2926[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Kennlinie Messung Sollwert / Kennl Mess Sollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p2927[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	Kennlinie Messung Drehzahl / Kennl n Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 60 [%] [1] 5 [%]
r2928 VECTOR, VECTOR_AC	Kennlinie Messung Fortschrittsanzeige / Kennl Fortschritt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p2930[0...n]	CO: Festwert F [N] / Festwert F [N]		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]
	P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [N]		

p2930[0...n]	CO: Festwert M [Nm] / Festwert M [Nm]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm]
	P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [Nm]		

p2930[0...n]	CO: Festwert F [N] / Festwert F [N]		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N]
	P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: REL Min: -100000.00 [N]		

p2952[0...n]	Flusskennlinie Koeffizient K01 / Psid_mod K01		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -		

p2953[0...n]	Flusskennlinie Koeffizient K02 / Psid_mod K02		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -		

p2954[0...n]	Flusskennlinie Koeffizient K03 / Psid_mod K03		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r2969[0...6]	Flussmodelle Wertanzeige / Psi_mod Wertanz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p3011[0...n]	MotId Stromregleradaption Einsatzpunkt unten identifiziert / I_adapt unt ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p3012[0...n]	MotId Stromregleradaption Einsatzpunkt oben identifiziert / I_adapt oben ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p3013[0...n]	MotId Stromregleradaption P-Verstärkung identifiziert / I_adapt Kp ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 1000.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3016	MotId Drehmomentkonstante identifiziert / kT ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.00 [Nm/A]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: - Max: 100.00 [Nm/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm/A]

p3016	MotId Kraftkonstante identifiziert / kT ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.00 [N/Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: - Max: 1000.00 [N/Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N/Aeff]

p3017	MotId Spannungskonstante identifiziert / kE ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff]

p3017	MotId Spannungskonstante identifiziert / kE ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [Veff s/m]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Veff s/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Veff s/m]

p3020	MotId Magnetisierungsstrom identifiziert / I_mag ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: SESM, REL Min: 0.000 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.000 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Aeff]

p3027	MotId Lastwinkel optimal identifiziert / phi_Last opt ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [°]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 135.0 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [°]

p3028	MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -1000.00 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mH]

p3028	MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -1000.00 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mH]

p3030	KLId Faktor Flächenanpassung positiv / KLId FI_anp pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3030	MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert / Kom_winkeloffset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p3031	KLId Faktor Flächenanpassung negativ / KLId FI_anp neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 10 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]

p3031	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert / Geb Inv Istw ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p3031	Motld Geber Invertierung Istwert identifiziert / Geb Inv Istw ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p3032	Motld: Flusskennlinie Koeffizient K01 identifiziert / Psid_mod K01 ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3033	KLld Knickkompensation Q1 positiv Nullbereich / KLld Knick Q1 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.01 [%]

p3033	Motld: Flusskennlinie Koeffizient K02 identifiziert / Psid_mod K02 ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -100000.0000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000

p3034	KLld Knickkompensation U1 positiv Nullbereich / KLld Knick U1 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3034	Motld: Flusskennlinie Koeffizient K03 identifiziert / Psid_mod K03 ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL Min: -100000.0000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000

p3035	KLId Knickkompensation Verrundung 1 positiv Nullbereich / KLId Kn Verr 1 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 30.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3036	KLId Knickkompensation Q1 negativ Nullbereich / KLId Knick Q1 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.01 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 0.01 [%]

p3037	KLId Knickkompensation U1 negativ Nullbereich / KLId Knick U1 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3038	KLId Knickkompensation Verrundung 1 negativ Nullbereich / KLId Kn Verr 1 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 30.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3039	KLId Knickkompensation Q2 positiv / KLId Knick Q2 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.02 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 10.00 [%]

p3040	KLId Knickkompensation U2 positiv / KLId Knick U2 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 95.00 [%]	Werkseinstellung: 10.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3041	KLId Knickkompensation Verrundung 2 positiv / KLId Kn Verr 2 pos		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p3041	MotId Trägheitsmoment identifiziert / M_Trägheit ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000000 [kgm ²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 100000.000000 [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kgm ²]
p3041	MotId Motor-Masse identifiziert / Mot-Masse ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000000 [kg]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: 10000.000000 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kg]
p3042	KLId Knickkompensation Q2 negativ / KLId Knick Q2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p3042	MotId Last Trägheitsmoment identifiziert / Last Trägheit ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [kgm ²]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]
p3042	MotId Last Masse identifiziert / Last Masse ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [kg]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]

p3043	KLId Knickkompensation U2 negativ / KLId Knick U2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 95.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3044	KLId Knickkompensation Verrundung 2 negativ / KLId Kn Verr 2 neg		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

p3045	KLId Knickkompensation Q3 positiv Sättigung / KLId Kn Q3 pos S		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3045	MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert / kT1 ident		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -340.28235E36 [N/Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [N/Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [N/Aeff]

p3045	MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert / kT1 ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -340.28235E36 [Nm/A]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [Nm/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm/A]

p3046	KLId Knickkompensation U3 positiv Sättigung / KLId Kn U3 pos S		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3046	MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert / kT3 ident		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3046	MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert / kT3 ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3047	KLId Knickkompensation Q3 negativ Sättigung / KLId Kn Q3 neg S		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3047	MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert / kT5 ident		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3047	MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert / kT5 ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3048	KLId Knickkompensation U3 negativ Sättigung / KLId Kn U3 neg S		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [%]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3048	MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert / kT7 ident		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin), SERVO_DBSI (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3048	MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert / kT7 ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3049[0...n]	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert / ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [1/min]

p3049[0...n]	MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung identifiziert / v_Feldschw ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.00000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [m/min]

p3050[0...n]	MotId Ständerwiderstand identifiziert / R_Ständer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 2000.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3054[0...n]	Motld Läuferwiderstand identifiziert / R_Läufer ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: - Max: 300.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

p3056[0...n]	Motld Ständerstreuinduktivität identifiziert / L_Ständerstreu		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p3058[0...n]	Motld Läuferstreuinduktivität identifiziert / L_Läuferstreu		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 1000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p3060[0...n]	Motld Hauptinduktivität identifiziert / Motld Lh ident		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.00000 [mH]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: - Max: 10000.00000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [mH]

p3065	MotID Periodische Lagefehler Amplitude 1 / MotID Lagef Ampl 1		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p3066	MotID Periodische Lagefehler Winkel 1 / MotID Lagef Wink 1		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p3067	MotID Periodische Lagefehler Amplitude 2 / MotID Lagef Ampl 2		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p3068	MotID Periodische Lagefehler Winkel 2 / MotID Lagef Wink 2		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p3070	MotID Spannungsabbildungsfehler Endwert identifiziert / U_fehler End ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]

p3071	MotID Spannungsabbildungsfehler Stromoffset identifiziert / U_fehler I_offs		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [A]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [A]

p3072	MotID Spannungsabbildungsfehler Halbleiterspannung identifiziert / U_fehler HL ident		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg), SERVO_DBSI (Erw M_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -10.000 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3075 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	KLId Geschwindigkeitsregler Streckenverstärkung / KLId v Streck_ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mm/Vmin]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0 [mm/Vmin]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mm/Vmin]
p3080 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert / Flussreg Kp ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0.0 [A/Vs]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.0 [A/Vs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [A/Vs]
p3081 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert / Flussreg Tn ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PMSM, REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p3082 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert / I_reg Kp ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000 [V/A]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 18_1 Normierung: - Max: 100000.000 [V/A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V/A]
p3083 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	KLId Maximale positive Geschwindigkeit / KLId v_max pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p3083 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert / I_reg Tn ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3086 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	KLId Maximale negative Geschwindigkeit / KLId v_max neg Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -1300.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [m/min]
p3088 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	MotId Motormodell mit Geber Umschalt Drehzahl identifiziert / MotMod n_um ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [1/min]
p3088 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	MotId Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit ident / v_um Geber ident Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1300.00000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [m/min]
p3090[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration / PolID el Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p3091[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit / PolID el t_Rampe Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 250.0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3092[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Wartezeit / PolID el t_Warte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [ms]

p3093[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl / PolID el Messvorg		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 6	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 56	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12

p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet / PolID el Ausl erw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [°]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0000 [°]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0030 [°]

p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet / PolID el Ausl erw		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [mm]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0000 [mm]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0030 [mm]

p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig / PolID el Ausl zul		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [°]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0000 [°]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0000 [°]

p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig / PolID el Ausl zul		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [mm]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 90.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.0000 [mm]

p3096[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Strom / PolID el Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.000 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [Aeff]

r3097.0...31	BO: PolID elastizitätsbasiert Status / PolID el Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3100	RTC Zeitstempel Modus / RTC t_stempel Mode		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p3101[0...1]	UTC Zeit einstellen / UTC Zeit einst		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3102[0...1]	UTC Zeit anzeigen / UTC Zeit anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p3103	UTC Synchronisationsverfahren / UTC Sync_verfahren		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3103	UTC Synchronisationsverfahren / UTC Sync_verfahren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3104	BI: UTC PING Synchronisation / UTC PING Sync		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3105[0...3]	NTP-Server IP Address / NTP IP Addr		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3106	NTP Zeitzone / Zeitzone		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 38	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 14

r3107[0...3]	UTC Synchronisierzeit außerhalb Toleranz / UTC t_Sync außerh		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3108[0...1]	UTC Synchronisationsabweichung / UTC Sync_abw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3109	UTC Synchronisation Toleranz / UTC Sync Tol		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]

p3110	Externe Störung 3 Einschaltverzögerung / Ext Stör 3 t_Ein		
Alle Objekte	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3111	BI: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frg		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frg		
A_INF, B_INF, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frq		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3405.2

p3112	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert / Ext Stör 3 Frq neg		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3112[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert / Ext Stör 3 Frq neg		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3113.0...15	CO/BO: NAMUR Meldebitleiste / NAMUR Bitleiste		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3114.9...11	CO/BO: Meldungen Zustandswort global / Meld ZSW global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3115[0...63]	Störung Antriebsobjekt auslösend / F DO auslösend		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8050, 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p3116	BI: Selbstständige Quittierung unterdrücken / Quit unterdrücken		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p3117	Safety-Meldungen Typ ändern / SI-Meld Typ änd		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

r3120[0...63]	Komponente Störung / Kompo Störung		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r3121[0...63]	Komponente Warnung / Kompo Warnung		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r3122[0...63]	Diagnoseattribute Störung / Diag_attr Störung		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r3123[0...63] Alle Objekte	Diagnoseattribute Warnung / Diag_attr Warnung Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3131 Alle Objekte	CO: Störwert aktuell / Störwert akt Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3132 Alle Objekte	CO: Komponentenummer aktuell / Kompo_nr akt Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3135 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Störung wirksam unterdrücken / Stör wirk unterdr Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p3201[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert / I_err n Tol Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.1 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [%]

p3202[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Hysterese / I_err n Tol Hyst		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.1 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 10.0 [%]

p3203[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit / I_err n Tol t_Ver		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [s]	Max: 10.0 [s]	Werkseinstellung: 1.0 [s]

p3204[0...n]	Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert / Fluss n Tol Schw		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.1 [%]	Max: 100.0 [%]	Werkseinstellung: 10.0 [%]

p3205[0...n]	Fluss außerhalb Toleranz Hysterese / Fluss n Tol Hyst		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.1 [%]	Max: 50.0 [%]	Werkseinstellung: 10.0 [%]

p3206[0...n]	Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit / Fluss n Tol t_Ver		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [s]	Max: 10.0 [s]	Werkseinstellung: 5.0 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3207[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Schwellwert / I_0_meld Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.01 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [Aeff]
p3208[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Hysterese / I_0_meld Hyst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.01 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [Aeff]
p3209[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Verzögerungszeit / I_0_meld t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.02 [s]
p3233[0...n] SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), SERVO_DBSI (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Drehmomentwertfilter Zeitkonstante / M_ist_filt T Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p3235 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit / Ph_ausf t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 320 [ms]

p3236[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Drehzahlschwellwert 7 / n_schwellwert 7 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 3000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [1/min]
p3237[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Hysteresedrehzahl 7 / n_Hysterese 7 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 200.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [1/min]
p3238[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern / t_ver n_i = n_ext Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.0 [s]
p3240[0...n] VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Cl: I2t Eingangswert Signalquelle / I2t Eing_wert S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8022 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3241[0...n] VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	I2t Dauerwert zulässig / I2t Dauerwert zul Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8022 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3242[0...n]	I2t Maximaldauer / I2t Max_dauer		
VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8022
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [s]	Max: 3600.00 [s]	Werkseinstellung: 0.00 [s]

p3243[0...n]	I2t Warnschwelle / I2t Warnschw		
VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8022
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 99.90 [%]	Werkseinstellung: 50.00 [%]

r3244	CO: I2t Integratorwert aktuell / I2T Integ_wert akt		
VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8022
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [%]	Max: - [%]	Werkseinstellung: - [%]

p3290	Variable Meldefunktion Start / Var Meld Start		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0010 bin

p3291[0...2]	CI: Variable Meldefunktion Eingangssignal Signalquelle / Var Meld Eing S_q		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p3292[0...2]	Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse / Var Meld S_q Adr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301
	P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p3293[0...2]	Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp / Var Meld S_q Typ		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3294.0...2	BO: Variable Meldefunktion Ausgangssignal / Var Meld Ausg_sig		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3295[0...2]	Variable Meldefunktion Schwellwert / Var Meld Schw_wert		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p3296[0...2]	Variable Meldefunktion Hysterese / Var Meld Hyst		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p3297[0...2]	Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung / Var Meld t_An		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3298[0...2]	Variable Meldefunktion Abfallverzögerung / Var Meld t_Ab		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3299[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Variable Meldefunktion Abtastzeit / Var Meld t_Abtast Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.000 [ms]
r3313 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss optimal / Fluss optimal Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p3315[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss Grenzwert minimal / Fluss Grenzw min Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.0 [%]
p3316[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss Grenzwert maximal / Fluss Grenzw max Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 110.0 [%]
p3320[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Strömungsmaschine Leistung Punkt 1 / Ström_masch P1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25.00

p3321[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1 / Ström_masch n1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 0.00

p3322[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 2 / Ström_masch P2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 50.00

p3323[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2 / Ström_masch n2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 25.00

p3324[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 3 / Ström_masch P3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 77.00

p3325[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3 / Ström_masch n3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00	Max: 100.00	Werkseinstellung: 50.00

3.2 SINAMICS-Parameter

p3326[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Strömungsmaschine Leistung Punkt 4 / Ström_masch P4 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 92.00
p3327[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4 / Ström_masch n4 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 75.00
p3328[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5 / Ström_masch P5 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00
p3329[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5 / Ström_masch n5 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00
p3370[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Pulsverfahren Konfiguration / Puls Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p3371[0...n]	Pulsverfahren Anregung Einsatzpunkt 1 / Puls Anregng Pkt 1		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p3372[0...n]	Pulsverfahren Anregung Einsatzpunkt 2 / Puls Anregng Pkt 2		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [Aeff]	Max: 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p3373[0...n]	Pulsverfahren Anregung Adaption / Puls Anregng Skal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0 [%]	Max: 100 [%]	Werkseinstellung: 100 [%]

r3374	CO: Pulsverfahren Anregung aktuell / Puls Anreg aktuell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [mVs]	Max: - [mVs]	Werkseinstellung: - [mVs]

r3375[0...5]	CO: Pulsverfahren Antwort Rohwerte / Pulsverf Antw Rohw		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL	Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [A]	Max: - [A]	Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3376[0...2] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Pulsverfahren Modellparameter / Puls Modell Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3377[0...2] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Pulsverfahren Signale / Puls Signale Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3400 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Konfigurationswort / INF Konfig_wort Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1010 bin
r3402 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Zustand intern / INF Zustand int Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3402 B_INF, B_INF_840	Einspeisung Zustand intern BIC / INF Zustand int Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3405.0...7	CO/BO: Einspeisung Zustandswort / Einsp ZSW		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8828, 8928 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3405.1...8	CO/BO: Zustandswort Zwischenkreisregelung / ZSW Vdc_reg		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3405.7	CO/BO: Einspeisung Zustandswort / Einsp ZSW		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3409	Einspeisung Netzfrequenzeinstellung / INF f_Netz_modus		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3410	Einspeisung Identifizierungsart / INF Ident_art		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p3410	Einspeisung Identifizierungsart / INF Ident_art		
A_INF, R_INF, S_INF	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	6	5

r3411[0...1]	Einspeisung Induktivität identifiziert / INF L ident		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

r3412[0...1]	Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert / INF C_Zk ident		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mF]	- [mF]	- [mF]

r3414[0...1]	Einspeisung Netzinduktivität identifiziert / INF L_Netz ident		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [mH]	- [mH]	- [mH]

p3415[0...1]	Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation / INF I_An L-Ident		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1.00 [%]	75.00 [%]	20.00 [%]

p3416	Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation / INF Anr_ampl C_Id		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.10 [%]	20.00 [%]	2.00 [%]

p3417 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation / INF f_An C_Ident Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.00 [Hz]
p3421 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Induktivität / INF L Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mH]
p3422 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Einspeisung Zwischenkreiskapazität / INF C_Zk Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [mF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [mF]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [mF]
p3422 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Zwischenkreiskapazität gesamt / C_Zk ges Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.20 [mF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [mF]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [mF]
p3424 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Netzinduktivität / INF L_Netz Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.001 [mH]

p3425[0...5]	Einspeisung Streckenparameter Skalierung / INF Par Skal		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3440	Smart Mode Konfiguration / Smart Mode Konfig		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 bin

p3441[0...1]	Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn / SLM Vdc_reg Kp/Tn		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3442[0...1]	Smart Mode Glättungszeiten / SLM t_Glättung		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.25 [ms] [1] 1.00 [ms]

p3443[0...1]	Smart Mode Netzkommutierung Stromschwellwerte / SLM Netzkom I_schw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.00 [%] [1] 200.00 [%]

p3444[0...3] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Smart Mode Spannungen / SLM Spannungen Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 105.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 90.00 [%] [1] 100.50 [%] [2] 70.00 [%] [3] 70.00 [%]
r3445[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Smart Mode Spannungen Anzeige / SLM Spannungen Anz Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r3446[0...2] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Smart Mode Ströme / SLM Ströme Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r3447 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Smart Mode Ausschaltwinkel / SLM Phi_aus Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
p3448[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität / SLM L/C Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 110.00 [%] [1] 100.00 [%]

r3452	Einspeisung PLL Zustand / INF PLL Zustand		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	7	-

p3457[0...2]	Einspeisung PLL Zusatzeinstellungen / INF PLL Zus_einst		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [%]	300.00 [%]	0.00 [%]

p3458[0...1]	Einspeisung PLL Glättungszeit / INF PLL t_Glättung		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1.0 [ms]	1000.0 [ms]	[0] 23.1 [ms] [1] 9.1 [ms]

r3460	Einspeisung PLL-Regelabweichung / INF PLL Reg_abw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [°]	- [°]	- [°]

r3461	Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung / INF PLL Reg_abw gl		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [°]	- [°]	- [°]

p3462[0...2] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Phasenausfallerkennung Zeiten / INF Ph_ausf_erk t Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [s] [1] 3.00 [s] [2] 60.00 [s]
p3463 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Phasenausfallerkennung Netzwinkeländerung / INF Ph_ausf Phi Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -180.0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.0 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 15.0 [°]
p3465[0...5] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Stromsymmetrie Überwachungsschwellen / INF I_sym Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 60.0 [%] [1] 100.0 [%] [2] 25.0 [%] [3] 90.0 [%] [4] 100.0 [%] [5] 12.5 [%]
r3466[0...2] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Einspeisung Phasenstrom Effektivwert geglättet / INF I_Ph Eff glatt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r3467[0...3] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: Einspeisung Strom Alpha/Beta / INF I a/b Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3468[0...5]	CO: Einspeisung Spannung Alpha/Beta / INF U a/b		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p3469[0...n]	Latch-Verzugszeit Korrektur Nulldurchgangserfassung / t_Latch Korr PLL		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.0 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [µs]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [µs]

r3470	CO: Einspeisung Wirkstrom Filter / INF I_wirk Filter		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r3471	CO: Einspeisung Blindstrom Filter / INF I_Blind Filter		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p3472[0...4]	Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit / Netz-PLL U_n t_gl		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 200.0 [ms] [1] 100.0 [ms] [2] 5000.0 [ms] [3] 8.0 [ms] [4] 8.0 [ms]

p3473[0...3]	Cl: cos phi-Anzeige Strom Signalquelle / cos phi I S_q		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3467[0] [1] 3467[1] [2] 3467[2] [3] 3467[3]

p3474[0...3]	Cl: cos phi-Anzeige Spannung Signalquelle / cos phi U S_q		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3468[0] [1] 3468[1] [2] 3468[2] [3] 3468[3]

p3475[0...1]	cos phi-Anzeige Konfiguration / cos phi Konfig		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p3476[0...1]	cos phi-Anzeige Glättungszeit / cos phi t_Glätt		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.00 [ms]

r3477[0...1]	CO: cos phi-Anzeige Istwert Vorzeichen / cos phi Istw Vorz		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r3478[0...1] A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	CO: cos phi-Anzeige Istwert Betrag / cos phi Istw Betr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3479[0...1] A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	cos phi-Anzeige Strommessung Totzeit / cosphi I_mes t_Tot Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.000 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.000 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 620.000 [µs]
p3480 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Aussteuergrad Grenze / INF Ausst_grd Gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 110.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 97.0 [%]
p3481 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Reserveregler Dynamik / INF Res_reg Dyn Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 7.5 [ms]
r3485 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Reserveregler Ausgang / INF Res_reg Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p3490 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl / INF t_Ver AUS1 Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]

p3491	Einspeisung I-Offset-Messung Überwachungszeit / INF I_Offs t_überw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000 [ms]

p3492	Einspeisung Netzunterspannung Verzögerungszeit / INF U_Netz t_Ver		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]

r3496[0...1]	CO: cos phi-Anzeige Istwert / cos phi-Anz Istw		
A_INF (cos phi), A_INF_840 (cos phi), R_INF (cos phi)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3508	Einspeisung Hochsetzfaktor maximal / Hochsetzfakt max		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1.60	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.60

p3510	Einspeisung Zwischenkreisspannung Sollwert / INF Vdc Sollw		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 100.00 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: 1600.00 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8910, 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600.00 [V]

p3510	Zwischenkreisspannung Sollwert / Vdc Sollw		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 100.00 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: 1600.00 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 600.00 [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3511	CI: Einspeisung Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert / INF Vdc Z_soll		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3511	CI: Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert / Vdc Z_soll		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3513	BI: Spannungsgeregelter Betrieb Sperre / U_ger Betr Sperre		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3513	BI: Spannungsgeregelter Betrieb Sperre / U_ger Betr Sperre		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3513	BI: Spannungsgeregelter Betrieb Sperre / U_ger Betr Sperre		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3514	Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär / INF I_Zu_wirk stat		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -2000.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 2000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Aeff]

p3515 A_INF, A_INF_840, R_INF	CI: Einspeisung Zusatzwirkstrom / INF I_Zusatzwirk Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3516 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Stromaufteilungsfaktor / INF I_auft_faktor Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
r3517 A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	CO: Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter Sollwert / INF I_Wirkreg Soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r3517 VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	CO: Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert / Vdc I_Wirk Soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220, 7960 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p3519[0...3] A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung (normiert) / INF Vorst P norm Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p3519[0...3]	CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung (normiert) / Vdc Vorst P norm		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3520[0...3]	CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung (unnormiert) / INF Vorst P unnorm		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3520[0...3]	CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung (unnormiert) / Vdc Vorsteuerung P		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3521[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung / INF Vorst P Skal		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -100000.00000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100000.00000 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

p3521[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung / Vdc Vorst P Skal		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -100000.00000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100000.00000 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

r3522[0...4]	CO: Zwischenkreisspannungsregelung Vorsteuerung Anzeige / Vdc_reg Vorst Anz		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

r3522	CO: Einspeisung Vorsteuerung Leistungsanzeige / INF Vorst P_anz		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

p3523[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung / INF Vorst P glatt		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3523[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung / Vdc Vorst P glatt		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3524[0...2]	CI: Einspeisung Blind-/Scheinstromgrenze Skalierung / I_{BI}/Sch_{gr} Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8945 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3525	Einspeisung Blindstromgrenze induktiv / I_{BI}_gr ind		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100.00 [%]

p3526	Einspeisung Blindstromgrenze kapazitiv / I_{BL}_gr kap		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p3527	Einspeisung Scheinstromgrenze Betrag / I_{Sch}_gr Betr		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p3528	CI: Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung / INF I_{gr} mot Skal		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p3529	CI: Einspeisung Stromgrenze generatorisch Skalierung / INF I_gr gen Skal		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	1

p3530	Einspeisung Wirkstromgrenze motorisch / INF I_gr mot		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1.00 [Aeff]	100000.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]

p3531	Einspeisung Wirkstromgrenze generatorisch / INF I_grenze gen		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-100000.00 [Aeff]	-1.00 [Aeff]	-10000.00 [Aeff]

p3532	BI: Einspeisung Motorischen Betrieb sperren / INF Mot Betr sper		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8920
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p3533	BI: Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren / INF Gen Betr sper		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8820, 8920
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

r3534	Einspeisung Netzfilter Maximalstrom / INF Filter I_max		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

r3535[0...4]	CO: Einspeisung Stromgrenze Anzeige / INF I_gr Anz		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8945 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r3536.0...4	BO: Einspeisung Stromgrenze Status Anzeige / INF I_gr Stat Anz		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8945 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3554[0...1]	Vdc-Reglerausgang / INF Vdc_reg Ausg		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3554[0...1]	Einspeisung Vdc-Regler Ausgang / INF Vdc_reg Ausg		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p3555[0...5]	Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff / Vdc_reg I-Ant Schn		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2.00 [%] [1] 102.00 [%] [2] 0.00 [%] [3] 5.00 [%] [4] 100.00 [%] [5] 0.00 [%]

p3560	Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung / INF Vdc_reg Kp		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3560	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3561	Cl: Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung Skalierung / INF Vdc-Reg KpSkal		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3562	Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit / INF Vdc_reg Tn		
A_INF, A_INF_840, R_INF, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), SERVO_DBSI (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3562	Vdc-Regler Nachstellzeit / Vdc_reg Tn		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3564	Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante / INF Vdc-Beob T		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.2 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3566	Einspeisung Vdc Rampendauer / INF Vdc t_rampe		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8932
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 40 [ms]	Max: 1000 [ms]	Werkseinstellung: 100 [ms]

p3570	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert / I_wirk_sollw		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8940
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 3573[0]

p3571[0...3]	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Eingang / I_wirk Multi Eing		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p3572	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Auswahl / I_wirk Multi Ausw		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

r3573	CO: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Ausgang / I_wirk Multi Ausg		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [Aeff]	Max: - [Aeff]	Werkseinstellung: - [Aeff]

p3574[0...3]	Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung / Vdc-Überw		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -60 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 20 [V] [1] -20 [V] [2] 5 [V] [3] -5 [V]
r3575.0...2	BO: Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung Status / Vdc-Überw Status		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3576[0...5]	Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Eingang / I_auft_fakt Eing		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p3577	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Auswahl / I_auft_fakt Ausw		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r3578	CO: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Ausgang / I_auft_faktor Ausg		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3579	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor / I_auft_faktor		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/ Slave), R_INF (Master/ Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3578[0]

r3602	Einspeisung Regelung Zustand / INF Reg Zustand		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3603	Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil / INF I_reg D-Anteil		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p3604	CI: Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil Skalierung / INF I_reg D Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r3606	Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung / INF I_wirkreg Abw		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r3608 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung / INF I_blindreg Abw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p3610 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Blindstrom Festsollwert / INF I_Blind F_soll Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.0 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max: 10000.0 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8910, 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Aeff]
p3611 A_INF, A_INF_840, R_INF	CI: Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert / INF I_blind Z_soll Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3612 A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	CI: Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung / INF P_Blind Vorst Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3614[0...3] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Stromwertfilter Glättungszeit / INF I_ist t_gl Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [ms]
p3615 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Stromregler P-Verstärkung / INF I_reg Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3616	CI: Einspeisung Stromregler P-Verstärkung Skalierung / INF I_reg Kp Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3617	Einspeisung Stromregler Nachstellzeit / INF I_reg Tn		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r3618	Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil / INF I_wirk_reg Tn		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

r3619	Einspeisung Blindstromregler Integralanteil / INF I_blind_reg Tn		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p3620	Einspeisung Stromregleradaption Einsatzschwelle unten / INF I_adapt Schw u		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40.00 [%]

p3622 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor / INF I_adapt Faktor Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 85.00 [%]
p3624[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung / INF O_sch_reg Ordn Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 5	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 13	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 5 [1] 7
p3625[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung / INF O_sch_reg Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]
r3626[0...1] A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang / INF O_sch_reg Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: - Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r3632 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Eingangsspannung Usd (Wirkkomponente) / INF U_Eing Usd Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8910, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r3633 A_INF, A_INF_840, R_INF	Einspeisung Eingangsspannung Usq (Blindkomponente) / INF U_Eing Usq Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8910, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3635	CO: Einspeisung Eingangsspannung Winkel / INF U_Eing Winkel		
A_INF, A_INF_840, R_INF	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
p3636[0...2]	CI: Gegensystemregler Phasenstrom Skalierung / G_sys_reg Ph Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r3637[0...3]	CO: Gegensystemregler Stromsollwert / G_sys_reg I_soll		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r3638[0...3]	CO: Gegensystemregler Stromistwert / G_sys_reg I_ist		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p3639[0...3]	Gegensystemregler Skalierungswerte / G_sys_reg Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.00 [%] [1] 0.10 [%] [2] 200.00 [%] [3] 1.00 [%]

p3640	Gegensystemregler Konfiguration / G_sys_reg Konfig		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p3641[0...1]	CI: Gegensystemregler Sollwert-Zeiger / G_sys_reg Sollw		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3642[0...1]	CO: Gegensystemregler Stellgröße / G_sys_reg Stellgr		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r3643[0...1]	Gegensystemregler Zwischenkreisspannung Korrektur / G_sys_reg Vdc Korr		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p3645	Gegensystemregler Vdc-Istwertfilter Dämpfung / G_sys_reg FiltDäm		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.300

r3646[0...1]	Gegensystemregler Integralanteil / G_sys_reg Int		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p3647[0...2]	Gegensystemregler Phasenunsymmetrie / G_sys_reg Unsym		
A_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg), R_INF (Dyn Netzstützung, Dyn Netzstützung, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Netztrafo, Zusatzreg, Zusatzreg, Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 15.00 [%] [1] 10.00 [%] [2] 50.00 [%]
r3648[0...1]	CO: Trafo Gleichanteilsregler Stromistwert / Tr GI_reg I_ist		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
p3649	Trafo Gleichanteilsregler Nachstellzeit / Tr GI_reg Tn		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p3650	Trafo Gleichanteilsregler Proportionalverstärkung / Tr GI_reg Kp		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p3651	Trafo Gleichanteilsregler Begrenzung / Tr GI_reg Begr		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 2.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3652[0...1]	CO: Trafo Gleichanteilsregler Stellgröße / Tr Gl_reg Stellgr	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]
p3654	Trafo Gleichanteilsregler PT2 Grenzfrequenz / Tr Gl_reg PT2 f	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Funktionsplan: 7987 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.40 [Hz]	Max: 10.00 [Hz]	Werkseinstellung: 10.00 [Hz]
p3660[0...n]	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler / VSM Eing U_teiler	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 100000.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]
p3660	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler / VSM Eing U_teiler	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [%]	Max: 100000.00 [%]	Werkseinstellung: 0.00 [%]
r3661[0...n]	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2 / VSM Eing u1-u2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]
r3661	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2 / VSM Eing u1-u2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Funktionsplan: 8850, 8950, 9880 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r3662[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3 / VSM Eing u2-u3 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r3662 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3 / VSM Eing u2-u3 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950, 9880 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r3664[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM Temperaturlauswertung Status / VSM Temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3664.0...1 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	BO: VSM Temperaturlauswertung Status / VSM Temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3665[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	VSM Temperaturlauswertung Sensortyp / VSM Temp Sensortyp Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3665[0...n] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Temperaturlauswertung Sensortyp / VSM Temp Sensortyp Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r3666[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM Temperaturistwert / VSM Temp_istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
---	---	--	--

r3666 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM Temperaturistwert / VSM Temp_istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
---	---	--	--

p3667[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	VSM Übertemperatur Warnschwelle / VSM T A_schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [°C]
---	---	---	---

p3667 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle / VSM Filt Temp Schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150 [°C]
---	---	--	--

p3668[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	VSM Übertemperatur Abschaltchwelle / VSM T F_schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 180.00 [°C]
---	--	---	---

p3668 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltchwelle / VSM Filt_T F_schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 180 [°C]
---	---	--	--

p3669[0...n]	VSM Übertemperatur Hysterese / VSM T Hyst		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9886
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1
	Min: 1.00 [K]	Max: 50.00 [K]	Werkseinstellung: 3.00 [K]

p3669	VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese / VSM Filt T Hyst		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9886
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1
	Min: 1.0 [K]	Max: 50.0 [K]	Werkseinstellung: 3.0 [K]

p3670[0...n]	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung / VSM Stromw_verst		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [A]	Max: 1000.000 [A]	Werkseinstellung: 1.000 [A]

p3670	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung / VSM Stromw_verst		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: 0.000 [A]	Max: 1000.000 [A]	Werkseinstellung: 1.000 [A]

r3671[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert / VSM Stromw 1 I_ist		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [A]	Max: - [A]	Werkseinstellung: - [A]

r3671	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert / VSM Stromw 1 I_ist		
A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [A]	Max: - [A]	Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3672[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert / VSM Stromw 2 I_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [A]	Max: - [A]	Werkseinstellung: - [A]

r3672 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert / VSM Stromw 2 I_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min: - [A]	Max: - [A]	Werkseinstellung: - [A]

r3673[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert / VSM Eing 1 U_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r3673 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert / VSM Eing 1 U_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r3674[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert / VSM Eing 2 U_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r3674 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert / VSM Eing 2 U_ist		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9880
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

p3676 A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle / VSM Filt C A_schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
r3677[0...2] A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CO: VSM Netzfilter Kapazität / VSM Filt C Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µF]
p3678[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Filterüberwachung Schwellwerte / Filterüberw Schw Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7991 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [%] [1] 0.00 [%]
p3679[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Filterüberwachung Zeiten / Filterüberw Zeiten Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7991 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 20.00 [ms] [1] 0.50 [ms]
p3680 B_INF, B_INF_840	BI: Braking Module Intern sperren / BM Int sperren Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p3681	BI: Braking Module Intern Zk-Schnellentladung aktivieren / BM Int Zk-Entl akt
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: T</p> <p>Datentyp: Unsigned32 / Binary</p> <p>P-Gruppe: -</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: -</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: -</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: 0</p>
p3682	Braking Module Intern Zk-Schnellentladung Verzögerungszeit / BM Int Zk-Entl t
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: C1(3), T</p> <p>Datentyp: Unsigned32</p> <p>P-Gruppe: Kommunikation</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: 500 [ms]</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: 4294967295 [ms]</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: 1000 [ms]</p>
p3683	Braking Module Intern Einsatzschwelle Bremschopper / BM Int Einsatzschw
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: C2(1, 2)</p> <p>Datentyp: FloatingPoint32</p> <p>P-Gruppe: Umrichter</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: 110.00 [V]</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: 780.00 [V]</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: 760.00 [V]</p>
r3685	BO: Digital Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung / Dig BM A I2t-Absch
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: -</p> <p>Datentyp: Unsigned32</p> <p>P-Gruppe: -</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: -</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: -</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: -</p>
r3686	BO: Digital Braking Module Störung / Dig BM Störung
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: -</p> <p>Datentyp: Unsigned32</p> <p>P-Gruppe: -</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: -</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: -</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: -</p>
r3687	BO: Digital Braking Module Vorwarnung Übertemperatur / Dig BM A Übertemp
B_INF, B_INF_840	<p>Änderbar: -</p> <p>Datentyp: Unsigned32</p> <p>P-Gruppe: -</p> <p>Nicht bei Motortyp: -</p> <p>Min: -</p>
	<p>Berechnet: -</p> <p>Dynamischer Index: -</p> <p>Einheitengruppe: -</p> <p>Normierung: -</p> <p>Max: -</p>
	<p>Zugriffsstufe: 3</p> <p>Funktionsplan: -</p> <p>Einheitenwahl: -</p> <p>Expertenliste: 1</p> <p>Werkseinstellung: -</p>

r3688 B_INF, B_INF_840	BO: Braking Module Intern Übertemperatur Abschaltung / BM Int Temp Absch Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3689 B_INF, B_INF_840	BO: Digital Braking Module Uce-Störung / Dig BM Uce-Störung Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3700 SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	AVS/APC Konfiguration / APC Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p3701 SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	APC Geberauswahl / APC Geberauswahl Änderbar: C1(4), C2(15) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min: 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p3702[0...n] SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung / APC n_Last/Mot Gew Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -10.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

3.2 SINAMICS-Parameter

p3704[0...n]	APC Filter Aktivierung / APC Filter Akt		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

p3705[0...n]	APC Filter Typ / APC Filter Typ		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

p3706[0...n]	APC Unterabtastung Filter 2.x / APC Abtast 2.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 64	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3707[0...n]	APC Unterabtastung Filter 3.x / APC Abtast 3.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 64	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3708[0...n]	APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2 / APC v_ist t_gl 2		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3708[0...n]	APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 2 / APC n_ist t_gl 2		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p3709[0...n]	AVS/APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 3 / APC v_ist t_gl 3		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p3709[0...n]	AVS/APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 3/Ohne Lastsensor / APC n_ist t_gl 3		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p3711[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz / APC Filt 1.1 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]
p3712[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung / APC Filt 1.1 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.050	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p3713[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz / APC Filt 1 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3714[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung / APC Filt 1.1 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3721[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz / APC Filt 2.1 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3722[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung / APC Filt 2.1 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.050	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3723[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz / APC Filt 2.1 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3724[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung / APC Filt 2.1 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3726[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz / APC Filt 2.2 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3727[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung / APC Filt 2.2 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.050	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3728[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz / APC Filt 2.2 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3729[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung / APC Filt 2.2 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7029
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p3731[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz / APC Filt 3.1 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3732[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung / APC Filt 3.1 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.050	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p3733[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz / APC Filt 3.1 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3734[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung / APC Filt 3.1 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p3736[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz / APC Filt 3.2 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3737[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung / APC Filt 3.2 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.050	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3738[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz / APC Filt 3.2 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3739[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung / APC Filt 3.2 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.000	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

p3740[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / APC M Filt 1 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.5 [Hz]	Max: 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3741[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / APC M Filt 1 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.001	Max: 10.000	Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p3742[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / APC M Filt 1 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3743[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / APC M Filt 1 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p3744[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / APC M Filt 2 fn_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3745[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / APC M Filt 2 D_n		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p3746[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / APC M Filt 2 fn_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.0 [Hz]

p3747[0...n]	APC Drehmomentsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / APC M Filt 2 D_z		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p3748[0...n]	APC Geschwindigkeitseingang Skalierung / APC v_eing Skal		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000
p3749[0...n]	CI: APC Geschwindigkeitswert extern Eingang / APC v_ist ext Eing		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3750[0...n]	CI: APC Beschleunigungssensor Eingang / APC Beschl Eingang		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2007 Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3751[0...n]	AVS/APC Beschleunigungssensor Hochpass Zeitkonstante / APC Beschl DT1 T		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3752[0...n]	AVS Reglervorbelegung Schwingungseigenfrequenz / AVS Reg_vorbel fn		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p3753[0...n]	APC Drehmomentsollwertfiltervorbelegung Schwingungseigenfrequenz / APC M_filt Def fn		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p3754[0...n]	APC Drehmomentsollwertfiltervorbelegung Verstärkung / APC M_filt Def V		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p3755[0...n]	AVS/APC Motormasse Faktor / APC Mot_masse Fakt		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.25	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p3755[0...n]	AVS/APC Motorträgheitsmoment Faktor / APC M_Trägfh Fakt		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.25	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p3760[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung / APC v_Lastreg 1 Kp		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p3760[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung / APC n_Lastreg 1 Kp		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p3761[0...n]	AVS/APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit / APC v_Lastreg 1 Tv		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -500.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3761[0...n]	AVS/APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit / APC n_Lastreg 1 Tv		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -500.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3765[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung / APC v_Lastreg 2 Kp		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -100.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

3.2 SINAMICS-Parameter

p3765[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung / APC n_Lastreg 2 Kp		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -100.000	Max: 100.000	Werkseinstellung: 0.000

p3766[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit / APC v_Lastreg 2 Tv		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -500.00 [ms]	Max: 500.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3766[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit / APC n_Lastreg 2 Tv		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -500.00 [ms]	Max: 500.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3767[0...n]	APC Differenzlage Hochpass Zeitkonstante / APC s_Dif DT1 T		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7013
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [ms]	Max: 10000.00 [ms]	Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p3768[0...n]	APC Differenzlage Verstärkungsfaktor / APC s_Dif Kp		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7013
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 49_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: -50000.00 [Nm/rad]	Max: 50000.00 [Nm/rad]	Werkseinstellung: 0.00 [Nm/rad]

p3768[0...n] SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	APC Differenzlage Verstärkungsfaktor / APC s_Dif Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -50000.00 [Nm/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 49_1 Normierung: - Max: 50000.00 [Nm/rad]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nm/rad]
r3769 SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	CO: APC Differenzlage Kraftsollwert / APC s_Dif F_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 7013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]
r3769 SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	CO: APC Differenzlage Drehmomentsollwert / APC s_Dif M_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 7013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]
r3770 SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	CO: APC Lastgeschwindigkeit / APC v_Last Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711, 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r3770 SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	CO: APC Lastdrehzahl / APC n_Last Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711, 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r3771[0...1] SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	CO: APC Geschwindigkeitsistwert / APC v_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711, 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r3771[0...1] SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	CO: APC Drehzahlwert / APC n_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711, 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r3772[0...1] SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte / APC Zweig 2 Werte Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r3772[0...1] SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte / APC Zweig 2 Werte Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r3773[0...1] SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte / APC Zweig 3 Werte Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r3773[0...1] SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte / APC Zweig 3 Werte Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
p3774[0...n] SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	APC Differenzdrehzahl Verstärkungsfaktor / APC n_Dif Kp Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000000.00 [Ns/m]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: 10000000.00 [Ns/m]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Ns/m]

p3774[0...n]	APC Differenzdrehzahl Verstärkungsfaktor / APC n_Dif Kp		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -10000000.00 [Nms/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: 10000000.00 [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Nms/rad]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte / APC Zweig 1 Werte		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO, Lin, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte / APC Zweig 1 Werte		
SERVO (APC, AVS/ APC-ECO), SERVO_840 (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_AC (APC, AVS/APC-ECO), SERVO_DBSI (APC, AVS/APC-ECO)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

p3778[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze / APC v_grenz		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.00 [m/min]

p3778[0...n]	APC Drehzahlgrenze / APC n_grenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 210000.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3779[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit / APC v_grenz t		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin), SERVO_DBSI (APC, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3779[0...n]	APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit / APC n_grenz t		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC), SERVO_DBSI (APC)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

p3800[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Aktivierung / Sync Akt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3801[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer / Sync DO_nr		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 62	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p3802[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb Freigabe / Sync Freigabe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3803.0 VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Steuerwort / Sync STW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3804 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz / Sync f_Ziel Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3030, 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
r3805 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz / Sync f_diff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
p3806[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert / Sync f_diff Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.10 [Hz]
r3808 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz / Sync Phasendiff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3809[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert / Sync Phasensollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 179.90 [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]
p3811[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung / Sync f_begr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.20 [Hz]
r3812 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz / Sync f_Korr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080, 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
p3813[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert / Sync Ph_sync Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [°]
r3814 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz / Sync U_diff Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]

p3815[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert / Sync U_diff Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]
p3818[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Sync-Netz-Antrieb Synchronisieren Zeitbegrenzung / Sync Zeitbegr Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 900 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60 [s]
r3819.0...7 VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Zustandswort / Sync ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3820[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Reibkennlinie Wert n0 / Reib n0 Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 15.00 [1/min]
p3820[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Reibkennlinie Wert v0 / Reib v0 Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 21000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.50 [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert n1 / Reib n1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.00 [1/min]

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert v1 / Reib v1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 21000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.00 [m/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert n2 / Reib n2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 60.00 [1/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert v2 / Reib v2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 21000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [m/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert n3 / Reib n3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [1/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert v3 / Reib v3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 12.00 [m/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert n4 / Reib n4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 150.00 [1/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert v4 / Reib v4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 15.00 [m/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert n5 / Reib n5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 300.00 [1/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert v5 / Reib v5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 30.00 [m/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert n6 / Reib n6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 600.00 [1/min]

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert v6 / Reib v6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 60.00 [m/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert n7 / Reib n7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 1200.00 [1/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert v7 / Reib v7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [m/min]	Max: 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung: 120.00 [m/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert n8 / Reib n8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 7010
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 1500.00 [1/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert v8 / Reib v8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 21000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [m/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert n9 / Reib n9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert v9 / Reib v9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max: 21000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300.00 [m/min]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert M0 / Reib M0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert F0 / Reib F0		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert M1 / Reib M1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert F1 / Reib F1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert M2 / Reib M2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert F2 / Reib F2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert M3 / Reib M3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert F3 / Reib F3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert M4 / Reib M4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert F4 / Reib F4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert M5 / Reib M5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert F5 / Reib F5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

3.2 SINAMICS-Parameter

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert M6 / Reib M6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert F6 / Reib F6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert M7 / Reib M7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert F7 / Reib F7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert M8 / Reib M8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert F8 / Reib F8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert M9 / Reib M9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [Nm]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert F9 / Reib F9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -1000000.0000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.0000 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [N]

r3840.0...8	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort / Reib ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3840.0...9	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort / Reib ZSW		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang / Reib Ausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang / Reib Ausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

p3842	Reibkennlinie Aktivierung / Reib Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3843[0...n]	Reibkennlinie Reibmomentdifferenz Glättungszeit / Reib M_diff t_Gl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p3844[0...n]	Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben / Reib Nr Um_pkt ob		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PMSM, SESM, REL, RESM Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3845	Reibkennlinie Aufnahme Aktivierung / Reib Aufn Akt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3846[0...n]	Reibkennlinie Aufnahme Hoch-/Rücklaufzeit / Reib Aufn t_{HL/RL}		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [s]

p3847[0...n]	Reibkennlinie Aufnahme Warmlaufzeit / Reib Aufn t_{Warm}		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600.000 [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]

p3848[0...n]	CI: Reibkennlinie Drehzahlwert Signalquelle / Reib n_{ist} S_q		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 63[0]

p3860	Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module / BM Anz Par_schaltg		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r3861.0...7	BO: Braking Module Sperre/Quittierung / BM Sperre/Quit		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p3862 Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung Verzögerungszeit / BM Zk-Entl t_Ver

A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 500 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]
--	---	---	--

p3863 BI: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung aktivieren / BM Zk-Entl akt

A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	---	--

r3864.0...7 BO: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung / BM ZK-Entl

A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
--	---	---	--

p3865[0...7] BI: Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung / BM Vorw I2t-Absch

A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	---	--

p3866[0...7] BI: Braking Module Störung / BM Störung

A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), R_INF (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	---	--

p3870	Langstator Konfiguration / Langstator Konfig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p3871	BI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen / S_q Kom_wink setz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3872	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel / S_q Kom_winkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3878[0]
p3873	BI: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber / S_q Reg mit Geb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p3874	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel Betrieb mit Geber / S_q Kom_winkel Geb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3879[0]
r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort / Langstator ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort / Langstator ZSW		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3876	BI: Langstator Signalquelle 1 Geber entparken / S_q 1 Geb entpark		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3878	CO: Langstator Kommutierungswinkel 1 / Kom_winkel 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]

p3879	CO: Langstator Kommutierungswinkel 2 / Kom_winkel 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]

p3880	BI: ESM Aktivierung Signalquelle / ESM Akt S_q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3881	ESM Sollwertquelle / ESM Sollw_quelle		
VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3881	ESM Sollwertquelle / ESM Sollw_quelle		
VECTOR	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 7	Werkseinstellung: 0

p3882	ESM Sollwertquelle alternativ / ESM Sollw_q altern		
VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2	Werkseinstellung: 0

p3882	ESM Sollwertquelle alternativ / ESM Sollw_q altern		
VECTOR	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 2	Werkseinstellung: 0

p3883	BI: ESM Drehrichtung Signalquelle / ESM Drehr S_q		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p3886	CI: ESM Sollwert TM31 Analogeingang / ESM Sollw TM31		
VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

p3886	CI: ESM Sollwert TB30/TM31 Analogeingang / ESM Sollw TB30TM31		
VECTOR	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7033
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r3887[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	ESM Aktivierungen/Fehler Anzahl / ESM Akt/Fehl Anz Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	--	---

p3888 VECTOR, VECTOR_AC	ESM Aktivierungen/Fehler Anzahl zurücksetzen / ESM Akt/Fehl Anz r Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--------------------------------------	--	--	---

r3889.0...11 VECTOR_AC	CO/BO: ESM Zustandswort / ESM ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
----------------------------------	---	--	---

r3889.0...11 VECTOR	CO/BO: ESM Zustandswort / ESM ZSW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7033 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
-------------------------------	---	--	---

p3900 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Abschluss Schnellenbetriebnahme / Abschluss Schn_ibn Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
---	--	--	--

p3900 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Abschluss Schnellenbetriebnahme / Abschluss Schn_ibn Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
--	--	--	--

p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme / Abschluss Schn_ibn		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme / Abschluss Schn_ibn		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3901[0...n]	Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung / LT EEPROM Vdc Offs		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: -40.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 40.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [V]

r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige / Ident Abschl_anz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige / Ident Abschl_anz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt / MotID ASM Dat erm		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3928[0...n]	Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt / MotID PMSM Dat erm		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3928[0...n]	Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3940[0...n]	Motor-/Reglerdaten Berechnung / Mot/Reg_dat Berech		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3950	Serviceparameter / Servicepar		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p3961	Lüfter Betriebsstundenzähler / Lüft Betr_std		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [h]
r3974	Antriebsgerät Zustandswort / Antr_gerät ZSW		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3977	BICO Zähler Topologie / BICO Zähler Topo		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r3978	BICO Zähler Gerät / BICO Zähler Gerät		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3979	BICO Zähler Antriebsobjekt / BICO Zähler DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p3981	Störungen quittieren Antriebsobjekt / Störungen quit DO		
Alle Objekte	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p3985	Steuerungshoheit Modus Anwahl / PcCtrl Modus Anw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r3986	Parameter Anzahl / Parameter Anz		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand / Hochl_zust		
CU_I_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10800	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand / Hochl_zust		
CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10800	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3996[0...1]	Parameterschreiben Sperre Status / Par_schr Sperre St		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3998	Erste Geräteinbetriebnahme / Erste Geräte_ibn		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3998[0...n]	Erste Antriebsinbetriebnahme / Erste Antr_ibn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r3998	Erste Einspeisungsinbetriebnahme / Erste Einsp_ibn		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4021	Digitaleingänge Klemmenistwert / DI Istwert		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4021 TM15DI_DO	TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert / TM15D DI Istwert Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4021 TM31	TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert / TM31 DI Istwert Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9549, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4021 TM41	TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert / TM41 DI Istwert Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4021 TB30	TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert / TB30 DI Istwert Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4022.0...1 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	CO/BO: Digitaleingänge Status / DI Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4022.0...23 TM15DI_DO	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status / TM15D DI Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9399, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4022.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status / TM31 DI Status		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9549, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4022.0...11	CO/BO: TM41 Digitaleingänge Status / TM41 DI Status		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9659, 9660, 9661, 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4022.0...3	CO/BO: TB30 Digitaleingänge Status / TB30 DI Status		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9099, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4023.0...1	BO: Digitaleingänge Status invertiert / DI Status inv		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2201
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4023.0...23	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert / TM15D DI Stat inv		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9399, 9400, 9401, 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

r4023.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status invertiert / TM31 DI Status inv		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9549, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4023.0...11	BO: TM41 Digitaleingänge Status invertiert / TM41 DI Status inv		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9659, 9660, 9661, 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4023.0...3	BO: TB30 Digitaleingänge Status invertiert / TB30 DI Status inv		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9099, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4024	CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status / TM15D DI 16-23 St		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4025	CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status invertiert / TM15D DI 16-23 inv		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p4028	Eingang oder Ausgang einstellen / DI oder DO		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2201
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 bin

p4028 TM15	TM15 Eingang oder Ausgang einstellen / TM15 DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9389 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028 TM15DI_DO	TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen / TM15D DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9399, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028 TM17	TM17 Eingang oder Ausgang einstellen / TM17 DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9419 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4028 TM31	TM31 Eingang oder Ausgang einstellen / TM31 DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4028 TM41	TM41 Eingang oder Ausgang einstellen / TM41 DI oder DO Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9659, 9661, 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p4030	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0 / TM15D S_q DI/DO 0		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9399, 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4030	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 0 / TM31 S_q DO 0		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9549, 9556
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4030	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 0 / TB30 S_q DO 0		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9099, 9102
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4031	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1 / TM15D S_q DI/DO 1		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4031	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 1 / TM31 S_q DO 1		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9549, 9556
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4031	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 1 / TB30 S_q DO 1		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9102
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4032 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2 / TM15D S_q DI/DO 2 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4032 TB30	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 2 / TB30 S_q DO 2 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4033 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3 / TM15D S_q DI/DO 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4033 TB30	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 3 / TB30 S_q DO 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9099, 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4034 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4 / TM15D S_q DI/DO 4 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4035 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5 / TM15D S_q DI/DO 5 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4036 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6 / TM15D S_q DI/DO 6 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4037 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7 / TM15D S_q DI/DO 7 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4038 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral / S_q DI/DO 0 dez Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4038 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8 / TM15D S_q DI/DO 8 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4038 TM31	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8 / TM31 S_q DI/DO 8 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4038 TM41	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0 / TM41 S_q DI/DO 0 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9661 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4039	BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 1 dezentral / S_q DI/DO 1 dez		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4039	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 9 / TM15D S_q DI/DO 9		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4039	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 9 / TM31 S_q DI/DO 9		
TM31	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4039	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 1 / TM41 S_q DI/DO 1		
TM41	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9661 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4040	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10 / TM15D S_q DI/DO 10		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4040	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10 / TM31 S_q DI/DO 10		
TM31	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4040 TM41	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2 / TM41 S_q DI/DO 2 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4041 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11 / TM15D S_q DI/DO 11 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4041 TM31	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11 / TM31 S_q DI/DO 11 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4041 TM41	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3 / TM41 S_q DI/DO 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4042 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12 / TM15D S_q DI/DO 12 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4043 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13 / TM15D S_q DI/DO 13 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4044 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14 / TM15D S_q DI/DO 14 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4045 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15 / TM15D S_q DI/DO 15 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4046 TM31	TM31 Digitalausgänge Grenzstrom / TM31 DO Grenzstrom Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r4047 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Digitalausgänge Status / DO Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4047 TM15DI_DO	TM15DI/DO Digitalausgänge Status / TM15D DO Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4047 TM31	TM31 Digitalausgänge Status / TM31 DO Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4047	TM41 Digitalausgänge Status / TM41 DO Status		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4047	TB30 Digitalausgänge Status / TB30 DO Status		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4048	Digitalausgänge invertieren / DO inv		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p4048	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren / TM15 DI/DO inv		
TM15	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren / TM15D DO inv		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren / TM17 DI/DO inv		
TM17	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

p4048 TM31	TM31 Digitalausgänge invertieren / TM31 DO inv Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4048 TM41	TM41 Digitalausgänge invertieren / TM41 DO inv Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4048 TB30	TB30 Digitalausgänge invertieren / TB30 DO inv Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p4049 TM15	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen / TM15 DI/DO Modus Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4049 TM17	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen / TM17 DI/DO Modus Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
r4052[0...1] TM31	CO: TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell / TM31 AI U/I_Eing Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4052[0] TM41	CO: TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell / TM41 AI U_Eing akt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r4052[0...1] TB30	CO: TB30 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell / TB30 AI U_Eing akt Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [V]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p4053[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante / TM31 AI T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
p4053[0] TM41	TM41 Analogeingänge Glättungszeitkonstante / TM41 AI T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
p4053[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante / TB30 AI T_Glättung Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
r4055[0...1] TM31	CO: TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent / TM31 AI Wert in % Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r4055[0] TM41	CO: TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent / TM41 AI Wert in % Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r4055[0...1] TB30	CO: TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent / TB30 AI Wert in % Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9099, 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p4056[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Typ / TM31 AI Typ Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4
r4056 TM41	TM41 Analogeingang Typ / TM41 AI Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4056[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Typ / TB30 AI Typ Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4057[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1 / TM31 AI Kennl x1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

3.2 SINAMICS-Parameter

p4057[0] TM41	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1 / TM41 AI Kennl x1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]
p4057[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1 / TB30 AI Kennl x1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -11.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]
p4058[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1 / TM31 AI Kennl y1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4058[0] TM41	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1 / TM41 AI Kennl y1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4058[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1 / TB30 AI Kennl y1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4059[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2 / TM31 AI Kennl x2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000

p4059[0] TM41	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2 / TM41 AI Kennl x2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [V]
p4059[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2 / TB30 AI Kennl x2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -11.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [V]
p4060[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2 / TM31 AI Kennl y2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p4060[0] TM41	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2 / TM41 AI Kennl y2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p4060[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2 / TB30 AI Kennl y2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p4061[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle / TM31 Drahtbr Schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mA]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [mA]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.00 [mA]

3.2 SINAMICS-Parameter

p4062[0...1]	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit / TM31 Drahtbr t_Ver		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

p4063[0...1]	TM31 Analogeingänge Offset / TM31 AI Offset		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000	20.000	0.000

p4063[0]	TM41 Analogeingang Offset / TM41 AI Offset		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

p4063[0...1]	TB30 Analogeingänge Offset / TB30 AI Offset		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

p4066[0...1]	TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren / TM31 AI Betrag akt		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4066[0]	TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren / TM41 AI Betrag akt		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4066[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren / TB30 AI Betrag akt Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4067[0...1] TM31	BI: TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle / TM31 AI Inv S_q Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4067[0] TM41	BI: TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle / TM41 AI Inv S_q Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4067[0...1] TB30	BI: TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle / TB30 AI Inv S_q Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4068[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Fenster zur Rauschunterdrückung / TM31 AI Fenster Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4068[0] TM41	TM41 Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung / TM41 AI Fenster Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p4068[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster / TB30 AI Fenster Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4069[0...1] TM31	BI: TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe / TM31 AI Freigabe Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p4069[0] TM41	BI: TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe / TM41 AI Freigabe Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p4069[0...1] TB30	BI: TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe / TB30 AI Freigabe Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p4071[0...1] TM31	CI: TM31 Analogausgänge Signalquelle / TM31 AO S_q Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4071[0...1] TB30	CI: TB30 Analogausgänge Signalquelle / TB30 AO S_q Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9099, 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r4072[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen / TM31 AO Ausg_wert		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

r4072[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen / TB30 AO Ausg_wert		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [%]	- [%]	- [%]

p4073[0...1]	TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante / TM31 AO T_Glättung		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

p4073[0...1]	TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante / TB30 AO T_Glättung		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

r4074[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom aktuell / TM31 AO U/I_ausg		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4074[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell / TB30 AO U_ausg		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p4075[0...1]	TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren / TM31 AO Betrag akt		
TM31	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4075[0...1]	TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren / TB30 AO Betrag akt		
TB30	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4076[0...1]	TM31 Analogausgänge Typ / TM31 AO Typ		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	4	4

r4076[0...1]	TB30 Analogausgänge Typ / TB30 AO Typ		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	4	4	-

p4077[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1 / TM31 AO Kennl x1		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

p4077[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1 / TB30 AO Kennl x1		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

p4078[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1 / TM31 AO Kennl y1		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000	20.000	0.000

p4078[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1 / TB30 AO Kennl y1		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

p4079[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2 / TM31 AO Kennl x2		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

p4079[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2 / TB30 AO Kennl x2		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

p4080[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2 / TM31 AO Kennl y2		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000	20.000	10.000

p4080[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2 / TB30 AO Kennl y2		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-11.000 [V]	11.000 [V]	10.000 [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p4082[0...1]	BI: TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle / TM31 AO Inv S_q		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4082[0...1]	BI: TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle / TB30 AO Inv S_q		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4083[0...1]	TM31 Analogausgänge Offset / TM31 AO Offset		
TM31	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-20.000	20.000	0.000

p4083[0...1]	TB30 Analogausgänge Offset / TB30 AO Offset		
TB30	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-10.000	10.000	0.000

p4086	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16 / TM15D S_q DI/DO 16		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4087	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17 / TM15D S_q DI/DO 17		
TM15DI_DO	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4088 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18 / TM15D S_q DI/DO 18 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4089 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19 / TM15D S_q DI/DO 19 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4090 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20 / TM15D S_q DI/DO 20 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4091 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21 / TM15D S_q DI/DO 21 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4092 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22 / TM15D S_q DI/DO 22 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4093 TM15DI_DO	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23 / TM15D S_q DI/DO 23 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r4094.0...23 TM15DI_DO	BO: TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten intern / TM15 DI St Rohdat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4095 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	S120M Digitaleingänge Simulationsmodus / S120M DI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p4095 TM15DI_DO	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus / TM15D DI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4095 TM31	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus / TM31 DI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9549, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4095 TM41	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus / TM41 DI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4095 TB30	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus / TB30 DI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9099, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p4096 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	S120M Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / S120M DI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p4096 TM15DI_DO	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / TM15D DI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4096 TM31	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / TM31 DI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9549, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4096 TM41	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / TM41 DI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4096 TB30	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / TB30 DI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9099, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p4097[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus / TM31 AI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4097[0] TM41	TM41 Analogeingang Simulationsmodus / TM41 AI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4097[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus / TB30 AI Sim_modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4098[0...1] TM31	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert / TM31 AI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000
p4098[0] TM41	TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert / TM41 AI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]
p4098[0...1] TB30	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert / TB30 AI Sim Sollw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -11.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [V]
p4099 SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO), SERVO_DBSI (Dig IO)	Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / I/O t_Abtast Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 125.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]

p4099 TM15	TM15 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TM15 I/O t_{Abtast} Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 31.25 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9389 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 125.00 [µs]
p4099 TM15DI_DO	TM15DI/DO Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TM15D I/O t_{Abtast} Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9399, 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p4099 TM17	TM17 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TM17 I/O t_{Abtast} Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 31.25 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9419 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 125.00 [µs]
p4099[0...2] TM31	TM31 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TM31 I/O t_{Abtast} Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9549, 9550 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4000.00 [µs]
p4099[0...3] TM41	TM41 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TM41 I/O t_{Abtast} Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9659, 9660 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 0.00 [µs] [3] 125.00 [µs]

p4099[0...2]	TB30 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit / TB30 I/O t_Abtast		
TB30	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9099, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 4000.00 [µs]

p4100	Spindel Zusatztemperatur Sensortyp / Zus_temp Sensortyp		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4100[0...3]	TM120 Temperaturlauswertung Sensortyp / TM120 Sensortyp		
TM120	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p4100[0...11]	TM150 Sensortyp / TM150 Sensortyp		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5

p4100	TM31 Sensortyp / TM31 Sensortyp		
TM31	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r4101[0...3]	TM120 Sensorwiderstand / TM120 R_Sensor		
TM120	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

r4101[0...11]	TM150 Sensorwiderstand / TM150 R_Sensor		
TM150	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

r4101	TM31 Sensorwiderstand / TM31 R_Sensor		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9576
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

p4102[0...1]	Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/Warnschwelle / Zus_temp F/A_schw		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-300.0 [°C]	9999.0 [°C]	[0] 120.0 [°C] [1] 155.0 [°C]

p4102[0...7]	TM120 Störschwelle/Warnschwelle / TM120 F/A_schw		
TM120	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-48 [°C]	251 [°C]	251 [°C]

p4102[0...23]	TM150 Störschwelle/Warnschwelle / TM150 F/A_schw		
TM150	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-99 [°C]	251 [°C]	251 [°C]

p4102[0...1] TM31	TM31 Störschwelle/Warnschwelle / TM31 F/A_schw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -48 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 251 [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100 [°C] [1] 120 [°C]
p4103 SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit / Zus_temp t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [s]
p4103[0...3] TM120	TM120 Temperaturswertung Verzögerungszeit / TM120 Temp t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.000 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [ms]
p4103[0...11] TM150	TM150 Verzögerungszeit / TM150 t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.0 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [s]
p4103 TM31	TM31 Temperaturswertung Verzögerungszeit / TM31 Temp t_Ver Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.000 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [ms]
r4104.0...2 SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	BO: Spindel Zusatztemperatur Status / Zus_temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4104.0...7 TM120	BO: TM120 Temperaturlauswertung Status / TM120 Temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4104.0...23 TM150	BO: TM150 Temperaturlauswertung Status / TM150 Temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4104.0...1 TM31	BO: TM31 Temperaturlauswertung Status / TM31 Temp Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4105 SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	CO: Spindel Zusatztemperatur Istwert / Zus_temp Istwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r4105[0...3] TM120	CO: TM120 Temperaturistwert / TM120 Temp_istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8016, 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r4105[0...11] TM150	CO: TM150 Temperaturistwert / TM150 Temp_istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

3.2 SINAMICS-Parameter

r4105 TM31	CO: TM31 Temperaturistwert / TM31 Temp_istw Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9549, 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r4107 SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung / Zus_temp Sens_verw Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4108[0...5] TM150	TM150 Klemmenblock Messmethode / TM150 Messmeth Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625, 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p4109[0...11] TM150	TM150 Leitungswiderstand Messung / TM150 R_Leit Mes Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4110[0...11] TM150	TM150 Leitungswiderstand Wert / TM150 R_Leit Wert Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3000.00 [Ohm]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [Ohm]
p4111[0...2] TM150	TM150 Gruppe Kanalzuordnung / TM150 Grp Kanal Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

r4112[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Maximalwert / TM150 Grp Temp Max Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r4113[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert / TM150 Grp Temp Min Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r4114[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert / TM150 Grp Temp Mit Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
p4117[0...2] TM150	TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung / TM150 Fehler Ausw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4118[0...11] TM150	TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese / TM150 Schw Hyst Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [K]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50 [K]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5 [K]
p4119[0...11] TM150	TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren / TM150 Glättung akt Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

r4120 [0...11] TM150	TM150 Istwert Glättungszeit in ms / TM150 Istw T ms Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
p4121 TM150	TM150 Filter Netznennfrequenz / TM150 Filt f_Netz Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4122 [0...11] TM150	TM150 Glättungszeitkonstante / TM150 T Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 100 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [ms]
r4154 TM41	TM41 Diagnose Drehzahlsollwert ungefiltert / Diag n_soll ungef Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r4155 TM41	TM41 Diagnose Drehzahlsollwert / TM41 Diag n_soll Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r4201 TM15	TM15 Systemzeit zur Synchronisierung / TM15 t_System Sync Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4201 TM17	TM17 Systemzeit zur Synchronisierung / TM17 t_System Sync Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4204 TM15	TM15 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15 / TM15 Anst DO 0-15 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4204 TM17	TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15 / TM17 Anst DO 0-15 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4205 TM15	TM15 Ansteuerung Digitalausgang 16 ... 23 / TM15 Anst DO 16-23 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4211 TM15	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7 / TM15 FMod DI 0-7 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4211 TM17	TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7 / TM17 FMod DI 0-7 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4212	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15 / TM15 FMod DI 8-15		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4212	TM17 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15 / TM17 FMod DI 8-15		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4213	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 16 ... 23 / TM15 FMod DI 16-23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4220	TM17 Freigabe DI/DO 0 ... 5 / TM17 Freigabe 0-5		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4221	TM17 Glättungszeitkonstante Digitaleingang 0 ... 15 / TM17 T_gl DI 0-15		
TM17	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p4222	TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 0 ... 15 / TM17 abs/rel 0-15		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

r4250	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0 / TM15 t_setz DO 0		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4250	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0 / TM17 t_setz DO 0		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4251	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1 / TM15 t_setz DO 1		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4251	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1 / TM17 t_setz DO 1		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4252	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2 / TM15 t_setz DO 2		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4252	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2 / TM17 t_setz DO 2		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4253	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3 / TM15 t_setz DO 3		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4253	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3 / TM17 t_setz DO 3		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4254	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4 / TM15 t_setz DO 4		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4254	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4 / TM17 t_setz DO 4		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4255	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5 / TM15 t_setz DO 5		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4255	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5 / TM17 t_setz DO 5		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4256	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6 / TM15 t_setz DO 6		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4256	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6 / TM17 t_setz DO 6		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4257	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7 / TM15 t_setz DO 7		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4257	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7 / TM17 t_setz DO 7		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4258	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8 / TM15 t_setz DO 8		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4258	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8 / TM17 t_setz DO 8		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4259	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9 / TM15 t_setz DO 9		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4259	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9 / TM17 t_setz DO 9		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4260	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10 / TM15 t_setz DO 10		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4260	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10 / TM17 t_setz DO 10		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4261	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11 / TM15 t_setz DO 11		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4261	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11 / TM17 t_setz DO 11		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4262	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12 / TM15 t_setz DO 12		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4262	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12 / TM17 t_setz DO 12		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4263	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13 / TM15 t_setz DO 13		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4263	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13 / TM17 t_setz DO 13		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4264	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14 / TM15 t_setz DO 14		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4264	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14 / TM17 t_setz DO 14		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4265	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15 / TM15 t_setz DO 15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4265	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15 / TM17 t_setz DO 15		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4266	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 16 / TM15 t_setz DO 16		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4267	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 17 / TM15 t_setz DO 17		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4268	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 18 / TM15 t_setz DO 18		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4269	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 19 / TM15 t_setz DO 19		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4270	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 20 / TM15 t_setz DO 20		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4271	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21 / TM15 t_setz DO 21		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4272	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22 / TM15 t_setz DO 22		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4273	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 23 / TM15 t_setz DO 23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4301	TM15 Modulsynchronisation / TM15 Modulsync		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4301	TM17 Modulsynchronisation / TM17 Modulsync		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4304	TM15 Status Digitaleingang 0 ... 15 / TM15 St DI 0-15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4304	TM17 Status Digitaleingang 0 ... 15 / TM17 St DI 0-15		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4305	TM15 Status Digitaleingang 16 ... 23 / TM15 St DI 16-23		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4311	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7 / TM15 Fl_St DI 0-7		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4311	TM17 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7 / TM17 Fl_St DI 0-7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4312	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15 / TM15 Fl_St DI 8-15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4312	TM17 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15 / TM17 Fl_St DI 8-15		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4313	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 16 ... 23 / TM15 Fl_St DI16-23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4350	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0 / TM15 Fl_t DI 0		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4350	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0 / TM17 Fl_t DI 0		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4351	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1 / TM15 Fl_t DI 1		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4351	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1 / TM17 Fl_t DI 1		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4352	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 2 / TM15 FI_t DI 2		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4352	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 2 / TM17 FI_t DI 2		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4353	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 3 / TM15 FI_t DI 3		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4353	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 3 / TM17 FI_t DI 3		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4354	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 4 / TM15 FI_t DI 4		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4354	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 4 / TM17 FI_t DI 4		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4355	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 5 / TM15 FL_t DI 5		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4355	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5 / TM17 FL_t DI 5		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4356	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6 / TM15 FL_t DI 6		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4356	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6 / TM17 FL_t DI 6		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4357	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 7 / TM15 FL_t DI 7		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4357	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7 / TM17 FL_t DI 7		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4358	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 8 / TM15 FI_t DI 8		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4358	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 8 / TM17 FI_t DI 8		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4359	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 9 / TM15 FI_t DI 9		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4359	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 9 / TM17 FI_t DI 9		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4360	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 10 / TM15 FI_t DI 10		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4360	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 10 / TM17 FI_t DI 10		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4361	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 11 / TM15 FL_t DI 11		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4361	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11 / TM17 FL_t DI 11		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4362	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 12 / TM15 FL_t DI 12		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4362	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 12 / TM17 FL_t DI 12		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4363	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 13 / TM15 FL_t DI 13		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4363	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 13 / TM17 FL_t DI 13		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4364 TM15	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 14 / TM15 FI_t DI 14 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4364 TM17	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 14 / TM17 FI_t DI 14 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4365 TM15	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 15 / TM15 FI_t DI 15 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4365 TM17	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 15 / TM17 FI_t DI 15 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4366 TM15	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 16 / TM15 FI_t DI 16 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4367 TM15	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 17 / TM15 FI_t DI 17 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4368	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 18 / TM15 FL_t DI 18		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4369	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 19 / TM15 FL_t DI 19		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4370	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20 / TM15 FL_t DI 20		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4371	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21 / TM15 FL_t DI 21		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4372	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22 / TM15 FL_t DI 22		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4373	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 23 / TM15 FL_t DI 23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4400	TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus / Geb_nachb Modus		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1	Werkseinstellung: 0

p4401	TM41 Gebernachbildung Modus / Geb_nachb Modus		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 1111 0011 bin

r4402.0...2	CO/BO: TM41 Gebernachbildung Status / Geb_nachb Status		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r4403	TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus aktiv / Geb_nachb Mode akt		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p4404	TM41 Gebernachbildung Regleroptionen / Geb_nachb Reg_opt		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0001 bin

p4408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber / TM41 Geb Strichz		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 16384	Werkseinstellung: 0

p4418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender Geber / TM41 Feinaufl		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	2	18	11

r4419	TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert / TM41 Diag s_soll		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p4420	CI: TM41 Gebernachbildung Lagesollwert / Geb_nachb s_soll		
TM41	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4421	TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation / Geb_nachb t_tot		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-10.00	10.00	0.00

p4422	TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung / Geb_nach s_sol Inv		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4423	TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption / Geb Stillst_adapt		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2000	4

3.2 SINAMICS-Parameter

p4426	TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke / Geb_nachb Str NM		
TM41	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16384	0

r4427	TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition / TM41 NM_position		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p4600[0...n]	Motortemperatursensor 1 Sensortyp / Temp_sens 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	60	0

p4601[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp / Temp_sens 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	60	0

p4602[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp / Temp_sens 3 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	60	0

p4603[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp / Temp_sens 4 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4610[0...n]	Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS / Tempsens 1 Typ MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

p4611[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS / Tempsens 2 Typ MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

p4612[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS / Tempsens 3 Typ MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

p4613[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS / Tempsens 4 Typ MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

3.2 SINAMICS-Parameter

r4620[0...3]	Motortemperatur gemessen / Mot_temp gemessen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

p4630[0...n]	Absolutwertgeber linear Messschritte Faktor / Abs_geb Mess Fakt		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p4631[0...n]	Zylinderweg pro Geberumdrehung / x_Zyl pro Umdr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [µm]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [µm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [µm]

r4640[0...95]	Geber Diagnose Zustandsmaschine / Geb Diag Zust_ma		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4641[0...2]	OEM-Geber Diagnosesignal Auswahl / OEM Geb Diag Ausw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4642	Geberfehler Testfunktion / Geberfehler Test		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4643[0...n]	DRIVE-CLiQ-Geber Telegrammwiederholung / DQ-Geb Wiederh		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C1(3), C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 0000 0001 bin

r4648.0	CO/BO: Geber Statuswort / Geb Statuswort		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4649[0...n]	Geber Funktionsreserve Amplitudengrenze Inkrementalsignale / Geb Fktr Amp Ink		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4650	Geber Funktionsreserve Komponentenummer / Geb Fkt_reserve Nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 399	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r4651[0...3]	Geber Funktionsreserve / Geb Fkt_reserve		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p4652[0...2]	XIST1_ERW Zurücksetzen Modus / XIST1_ERW Res Mod		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4652	XIST1_ERW Zurücksetzen Modus / XIST1_ERW Res Mod		
ENC, ENC_840	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	3	0

r4653[0...2]	CO: XIST1_ERW Istwert / XIST1_ERW Istw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4653	CO: XIST1_ERW Istwert / XIST1_ERW Istw		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4654.0...16	CO/BO: XIST1_ERW Status / XIST1_ERW Stat		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r4654.0	CO/BO: XIST1_ERW Status / XIST1_ERW Stat		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p4655[0...2]	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle / XIST1_ERW res S_q		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4655	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle / XIST1_ERW res S_q		
ENC, ENC_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p4660[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite / SM Filt_bandbr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

p4660	Sensor Module Filterbandbreite / SM Filt_bandbr		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

r4661[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige / SM Filt_bandbr Anz		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

r4661	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige / SM Filt_bandbr Anz		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

p4662[0...n]	Geber Kennlinientyp / Geb Kennl_typ		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p4663[0...n]	Geber Kennlinie K0 / Geb Kennl K0		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4664[0...n]	Geber Kennlinie K1 / Geb Kennl K1		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4665[0...n]	Geber Kennlinie K2 / Geb Kennl K2		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4666[0...n]	Geber Kennlinie K3 / Geb Kennl K3		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4670[0...n]	Analogsensor Konfiguration / Ana_sens Konfig		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4671[0...n]	Analogsensor Eingang / Ana_sens Eing		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4672[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null / Ana_sens A U bei 0		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [V]

p4673[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode / Ana_sens A U/Per		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.0000 [V]

p4674[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null / Ana_sens B U bei 0		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [V]

p4675[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode / Ana_sens B U/Per		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10.0000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.0000 [V]

p4676[0...n]	Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle / Ana_sens Gr Schw		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p4677[0...n]	Analogsensor LVDT Konfiguration / Ana_sens LVDT Konf		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p4678[0...n]	Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis / Ana_sens LVDT Verh		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 50.00 [%]

p4679[0...n]	Analogsensor LVDT Phase / Ana_sens LVDT Ph		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -360.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.00 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p4680[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig / NM_überw Tol zul		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4

p4681[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 positiv / NM Tol Gr 1 pos		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p4682[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 negativ / NM Tol Gr 1 neg		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -1001	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1001
p4683[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle positiv / NM Tol A_schw pos		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4684[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle negativ / NM Tol A_schw neg		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -100001	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100001
p4685[0...n]	Drehzahlwert Mittelwertbildung / n_ist Mittelwert		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4686[0...n]	Nullmarke Mindestlänge / NM Mindestlänge		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl / NM Diff_pulse Anz		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4688	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl / NM Diff_pulse Anz		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose / Rechteckgeb Diag		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4689	CO: Rechteckgeber Diagnose / Rechteckgeb Diag		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p4690	SMI-Ersatzteifall Komponentennummer / SMI Kompo_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 399	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p4691 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	SMI-Ersatzteifall Daten sichern/einspielen / SMI Dat sich/einsp Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 39	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4692 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	SMI-Ersatzteifall Daten von allen SMI sichern / SMI Daten sichern Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 29	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p4693[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	SMI-Ersatzteifall Datensicherung Verzeichnis / SMI Dat_sich Verz Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 399	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r4694[0...19] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	SMI-Ersatzteifall Datensicherung Motor-Artikelnummer / SMI Dat_sich MLFB Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4700[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Steuerung / Trace Steuerung Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0
p4701 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Messfunktion Steuerung / Messf Steuerung Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4703[0...1]	Trace Optionen / Trace Optionen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

r4705[0...1]	Trace Status / Trace Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4706	Messfunktion Status / Messf Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4707	Messfunktion Konfiguration / Messf Konfig		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4708[0...1]	Trace Speicherplatz benötigt / Trace Sp benötigt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4709[0...1]	Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen / Trace Sp benötigt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4710[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Triggerbedingung / Trace Trig_bed Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 2
p4711[0...5] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Triggersignal / Trace Trig_signal Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0
p4712[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Triggerschwelle / Trace Trig_schw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.00
p4713[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1 / Trace Trig Schw 1 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.00
p4714[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2 / Trace Trig Schw 2 Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.00
p4715[0...1] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Trace Bitmaskentrigger Bitmaske / Trace Trig Maske Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p4716[0...1]	Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung / Trace Trig_bed		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4717	Messfunktion Mittelungen Anzahl / Messf Mittel Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4718	Messfunktion Einschwingperioden Anzahl / Messf Einschw Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4719[0...1]	Trace Triggerindex / Trace Trig_index		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4720[0...1]	Trace Aufzeichnungstakt / Trace Aufz_takt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1.000 [ms]

p4721[0...1]	Trace Aufzeichnungsdauer / Trace Aufz_dauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1000.000 [ms]

p4722[0...1]	Trace Triggerverzögerung / Trace Trig_ver		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.000 [ms]

p4723[0...1]	Trace Zeitscheibentakt / Trace Takt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.03125 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4.00000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.12500 [ms]

p4724[0...1]	Trace Mittelung in Zeitbereich / Trace Mittelung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0001 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

r4725[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 1 / Trace Aufgez Typ 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4726[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 2 / Trace Aufgez Typ 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4727[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 3 / Trace Aufgez Typ 3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4728[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 4 / Trace Aufgez Typ 4		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4729[0...1]	Trace Anzahl aufgezeichneter Werte / Trace Anz Werte		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4730[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 0 / Trace Aufz Sig 0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4731[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 1 / Trace Aufz Sig 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4732[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 2 / Trace Aufz Sig 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4733[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 3 / Trace Aufz Sig 3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4734[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 4 / Trace Aufz Sig 4		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4735[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 5 / Trace Aufz Sig 5		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4736[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 6 / Trace Aufz Sig 6		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4737[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 7 / Trace Aufz Sig 7		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4740[0...16383]	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4741[0...16383]	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4742[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 2

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4743[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 3

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4744[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 4

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4745[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 5

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4746[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 6

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4747[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt / Trace 0 Aufz Sig 7

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4750[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 0

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

r4751[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 1

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

r4752[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 2

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

r4753[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 3

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

r4754[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 4

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

r4755[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 5

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	---	---	---

3.2 SINAMICS-Parameter

r4756[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 6

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4757[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt / Trace 1 Aufz Sig 7

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4760[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 / Trace 0 Aufz Sig 0

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4761[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 / Trace 0 Aufz Sig 1

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4762[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 / Trace 0 Aufz Sig 2

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4763[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 / Trace 0 Aufz Sig 3

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4764[0...16383] **Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 / Trace 0 Aufz Sig 4**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4765[0...16383] **Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 / Trace 0 Aufz Sig 5**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4766[0...16383] **Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 / Trace 0 Aufz Sig 6**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4767[0...16383] **Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 / Trace 0 Aufz Sig 7**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4770[0...16383] **Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 / Trace 1 Aufz Sig 0**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4771[0...16383] **Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 / Trace 1 Aufz Sig 1**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

3.2 SINAMICS-Parameter

r4772[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 / Trace 1 Aufz Sig 2

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4773[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 / Trace 1 Aufz Sig 3

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4774[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 / Trace 1 Aufz Sig 4

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4775[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 / Trace 1 Aufz Sig 5

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4776[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 / Trace 1 Aufz Sig 6

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

r4777[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 / Trace 1 Aufz Sig 7

CU_I_840,	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
CU_NX_840,	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
CU_S_AC_DP,	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
CU_S_AC_PN,	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
CU_S120_DP,	Min:	Max:	Werkseinstellung:
CU_S120_PN	-	-	-

p4780[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 0 / Trace Phy Adr Sig0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

p4781[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 1 / Trace Phy Adr Sig1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

p4782[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 2 / Trace Phy Adr Sig2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

p4783[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 3 / Trace Phy Adr Sig3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

p4784[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 4 / Trace Phy Adr Sig4		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p4785[0...1] **Trace Physikalische Adresse Signal 5 / Trace Phy Adr Sig5**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin
--	--	--	--

p4786[0...1] **Trace Physikalische Adresse Signal 6 / Trace Phy Adr Sig6**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin
--	--	--	--

p4787[0...1] **Trace Physikalische Adresse Signal 7 / Trace Phy Adr Sig7**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 bin	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 bin
--	--	--	--

p4789[0...1] **Trace Physikalische Adresse Triggersignal / Trace Phy Adr Trig**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 hex
--	--	---	--

r4790[0...1] **Trace Aufgezeichneter Datentyp 5 / Trace Aufgez Typ 5**

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -
--	--	---	---

r4791[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 6 / Trace Aufgez Typ 6		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4792[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 7 / Trace Aufgez Typ 7		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4793[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 8 / Trace Aufgez Typ 8		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4795	Trace Speicherbank Umschaltung / Trace Sp Umsch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4797[0...1]	Trace 0 Triggerzeitpunkt / Trace 0 t_Trigger		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4798[0...1]	Trace 1 Triggerzeitpunkt / Trace 1 t_Trigger		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4799	Trace Speicherplatz frei / Trace Sp frei		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4800	Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4805	Funktionsgenerator Status / FG Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4806.0	BO: Funktionsgenerator Statussignal / FG Statussignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4810	Funktionsgenerator Betriebsart / FG Betriebsart		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4812	Funktionsgenerator Physikalische Adresse / FG Phys Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4813	Funktionsgenerator Physikalische Adresse Referenzwert / FG Phys Adr Ref		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1.00

p4815[0...2]	Funktionsgenerator Antriebsnummer / FG Antriebsnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p4816	Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl Skalierung / FG Ausg Ganzz Skal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -2147483648	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147483647	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r4817	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl / FG Ausg Ganzz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r4818	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal / FG Ausg_sig		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: - [%]

p4819	BI: Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p4820	Funktionsgenerator Signalform / FG Signalform		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1

p4821	Funktionsgenerator Periodendauer / FG Periodendauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1000.00 [ms]

p4822	Funktionsgenerator Pulsbreite / FG Pulsbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p4823	Funktionsgenerator Bandbreite / FG Bandbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0025 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0000 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 4000.0000 [Hz]

p4824	Funktionsgenerator Amplitude / FG Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -1600.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1600.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 5.00 [%]

p4825	Funktionsgenerator 2. Amplitude / FG 2. Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -1600.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1600.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 7.00 [%]

p4826	Funktionsgenerator Offset / FG Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -1600.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1600.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.00 [%]
p4827	Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset / FG Hochlauf Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 32.00 [ms]
p4828	Funktionsgenerator Begrenzung unten / FG Begr unten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -10000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -100.00 [%]
p4829	Funktionsgenerator Begrenzung oben / FG Begr oben		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 100.00 [%]
p4830	Funktionsgenerator Zeitscheibentakt / FG Zeitscheibe		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.03125 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.00000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0.12500 [ms]
p4831	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p4832[0...2]	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

p4833[0...2]	Funktionsgenerator Offset Skalierung / FG Offset Skal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

r4834[0...4]	CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion Ausgangssignal / FG Fr Messf Ausg		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: - [%]

p4835[0...4]	Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung / FG Fr Messf Skal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -200.00000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

p4840[0...1]	MTrace Zyklus Anzahl Einstellung / Zyklus Anzahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r4841[0...1]	MTrace Zyklus aktuell Anzeige / Zyklus akt Anzeige		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p4844[0...1] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	MTrace Ringpufferdateien Anzahl / Ringpufferdat Anz Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: - Min: 10	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 10
r4899 TM41	Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Ablaufstrg Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4950 Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Anzahl / TEC DO Anz Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4951 Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Bezeichner Gesamtlänge / TEC DO Bez Ges_1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 288	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4952 Alle Objekte	TEC DO-spezifisch GUID Gesamtlänge / TEC DO GUID Länge Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 576	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4955[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Bezeichner / TEC DO Bez Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4951 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p4956[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Aktivierung / TEC DO Akt Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r4957[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Version / TEC DO Version Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4958[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Schnittstellenversion / TEC DO SS_vers Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4959[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch GUID / TEC DO GUID Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r4960[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch GUID Antriebsobjekt / TEC DO GUID DO Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p4961[0...n] Alle Objekte	TEC DO-spezifisch Logbuch Modulwahl / TEC DO Log Modul Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

r4975	TEC ungültig Anzahl / TEC ung Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4976	TEC ungültig Bezeichner Gesamtlänge / TEC ung Bez Ges_I		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4978[0...n]	TEC ungültig Bezeichner / TEC ung Bez		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4976 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4979[0...n]	TEC ungültig Fehlercode / TEC ung Fehlercode		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4975 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4985	TEC Anzahl / TEC Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4986	TEC Bezeichner Gesamtlänge / TEC Bez Ges_I		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 288	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r4987	TEC GUID Gesamtlänge / TEC GUID Ges_I	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 576	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0		
r4988[0...n]	TEC Bezeichner / TEC Bez	Berechnet: - Dynamischer Index: r4986 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -		
r4989[0...n]	TEC Version / TEC Version	Berechnet: - Dynamischer Index: r4985 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -		
r4990[0...n]	TEC Schnittstellenversion / TEC SS_vers	Berechnet: - Dynamischer Index: r4985 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -		
r4991[0...n]	TEC GUID / TEC GUID	Berechnet: - Dynamischer Index: r4987 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -		
r4992[0...n]	TEC GUID ES / TEC GUID ES	Berechnet: - Dynamischer Index: r4987 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -		

r4993[0...n]	TEC Aktivierung Status / TEC Akt Stat		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: r4985 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4994[0...n]	TEC Eigenschaften / TEC Eigensch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4985 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r4995[0...n]	TEC Externe Version / TEC Ext Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4985 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r5000	CO: Spindel Eigenschaften/Status / Eigensch/Status		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r5001	CO: Spindel Spannzustand / Spannzustand		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r5002	CO: Spindel Analogsensor S1 Messwert / Ana_sens S1 Messw		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r5003	CO: Spindel Digitalsensoren Status / Dig_sens Status		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5004	CO: Spindel Zusatzwert / Spindel Zus_wert		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5005	Spindel Dateisystem Status / Dateisys Stat		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5007	Spindel Dateisystem Auswahl / Dateisys Ausw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p5009	Spindel Dateisystem anpassen / Dateisys anpassen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 53	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r5012	Spindel Sensor Module Eigenschaften / SM Eigensch		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5016	Spindel Inbetriebnahme freischalten / IBN freischalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p5019	Spindel Passwort / Passwort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5020	Spindel Hersteller / Hersteller		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 48	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5021[0...18]	Spindel Artikelnummer / Artikelnr		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5022[0...15]	Spindel Seriennummer / Seriennr		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r5023	Spindel Produktionsdatum / Prod_datum		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r5032	Spindel Maximaldrehzahl / n_max		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lin, Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]

r5032	Spindel Maximaldrehzahl / n_max		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r5033	Spindel Kommutierungswinkeloffset / Kommut_wink_offs		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r5034	Spindel Stromregler Abtastzeit maximal / I_reg t_Abtast max		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

p5040	Spindel Spannungsschwellwerte Toleranz / U_schw Tol		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mV]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [mV]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mV]

p5041[0..5]	Spindel Spannungsschwellwerte / U_schw		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [mV]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [mV]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [mV]

p5042[0...1]	Spindel Transitionszeiten / t_Transition		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [µs]
p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen / n_grenzen		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lin, Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535.0 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [m/min]
p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen / n_grenzen		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [1/min]
r5044	Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig / Spin v_gr max zul		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag), SERVO_DBSI (Lin, Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r5044	Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig / Spin n_gr max zul		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag), SERVO_DBSI (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r5170[0...5]	HF Phasenstrom Istwerte / HF I_Phase Istw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5171	CO: HF Dämpfungsspannung Istwert / HF U_Dämpf Istw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r5172[0...3]	CO: HF Temperaturen / HF Temp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r5173	CO: HF Damping Module Überlast I2t / HF DM Überl I2t		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p5174	HF Steuerwort / HF Steuerwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

r5175[0...1]	HF Diagnose / HF Diag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5200[0...n]	Stromsollwertfilter 5 ... 10 Aktivierung / I_soll_filt Akt		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p5200	Signalfilter Aktivierung / Sig_filt Akt		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p5201[0...n]	Stromsollwertfilter 5 Typ / I_soll_filt 5 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p5201	Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Typ / U_soll_filt 5 Typ		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p5202[0...n]	Stromsollwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 5 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5202	Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz / U_soll_filt 5 fn_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5203[0...n]	Stromsollwertfilter 5 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 5 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5203	Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Nenner-Dämpfung / U_soll_filt 5 D_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5204[0...n]	Stromsollwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 5 fn_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5204	Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz / U_soll_filt 5 fn_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

p5205[0...n]	Stromsollwertfilter 5 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 5 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5205	Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Zähler-Dämpfung / U_soll_filt 5 D_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010

p5206[0...n]	Stromsollwertfilter 6 Typ / I_soll_filt 6 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p5207[0...n]	Stromsollwertfilter 6 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 6 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5208[0...n]	Stromsollwertfilter 6 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 6 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5209[0...n]	Stromsollwertfilter 6 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 6 fn_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5210[0...n]	Stromsollwertfilter 6 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 6 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5211[0...n]	Stromsollwertfilter 7 Typ / I_soll_filt 7 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p5211	Stromwertfilter 7 Typ / I_ist_filt 7 Typ		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p5212[0...n]	Stromsollwertfilter 7 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 7 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5212	Stromwertfilter 7 Nenner-Eigenfrequenz / I_ist_filt 7 fn_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

p5213[0...n]	Stromsollwertfilter 7 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 7 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5213	Stromistwertfilter 7 Nenner-Dämpfung / I_ist_filt 7 D_n		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5214[0...n]	Stromsollwertfilter 7 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 7 fn_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5214	Stromistwertfilter 7 Zähler-Eigenfrequenz / I_ist_filt 7 fn_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000.0 [Hz]

p5215[0...n]	Stromsollwertfilter 7 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 7 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

3.2 SINAMICS-Parameter

p5215	Stromistwertfilter 7 Zähler-Dämpfung / I_ist_filt 7 D_z		
A_INF (Zusatzreg), A_INF_840 (Zusatzreg), R_INF (Zusatzreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.010

p5216[0...n]	Stromsollwertfilter 8 Typ / I_soll_filt 8 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p5217[0...n]	Stromsollwertfilter 8 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 8 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5218[0...n]	Stromsollwertfilter 8 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 8 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5219[0...n]	Stromsollwertfilter 8 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 8 fn_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5220[0...n]	Stromsollwertfilter 8 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 8 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p5221[0...n]	Stromsollwertfilter 9 Typ / I_soll_filt 9 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p5222[0...n]	Stromsollwertfilter 9 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 9 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]
p5223[0...n]	Stromsollwertfilter 9 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 9 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700
p5224[0...n]	Stromsollwertfilter 9 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 9 fn_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5225[0...n]	Stromsollwertfilter 9 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 9 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5226[0...n]	Stromsollwertfilter 10 Typ / I_soll_filt 10 Typ		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 1	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p5227[0...n]	Stromsollwertfilter 10 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5228[0...n]	Stromsollwertfilter 10 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 10 D_n		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.001	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5229[0...n]	Stromsollwertfilter 10 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 10 fn		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1999.0 [Hz]

p5230[0...n]	Stromsollwertfilter 10 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 10 D_z		
SERVO (Erw I_sollw_filt), SERVO_840 (Erw I_sollw_filt), SERVO_AC (Erw I_sollw_filt), SERVO_DBSI (Erw I_sollw_filt)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.700

p5250[0...n]	Kompensationen Konfiguration / Komp Konfig		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p5251	Rastmomentkompensation Lernen aktivieren / Rast_M_komp Lern		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p5252	Rastmomentkompensation Tabellenlänge / Rast_M_komp Länge		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 6	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 12	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

p5253	Rastmomentkompensation Periodizität Faktor / Rast_M_komp Period		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32768.00000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00000

3.2 SINAMICS-Parameter

r5254[0...3]	Rastmomentkompensation Diagnose / Rast_M_komp Diag		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang / Rast_M_komp E/A		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max: - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [N]

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang / Rast_M_komp E/A		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max: - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nm]

p5256[0...n]	Rastmomentkompensation Richtungsumkehr Hysterese / Rast_M_komp Hyst		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.40 [m/min]

p5256[0...n]	Rastmomentkompensation Richtungsumkehr Hysterese / Rast_M_komp Hyst		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [1/min]

p5257[0...19]	Rastmomentkompensation Frequenzbereich Realteil / Rast_M_komp f Real		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [N]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [N]

p5257[0...19]	Rastmomentkompensation Frequenzbereich Realteil / Rast_M_komp f Real		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [Nm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [Nm]

p5258[0...19]	Rastmomentkompensation Frequenzbereich Imaginärteil / Rast_M_komp f Imag		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [N]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [N]

p5258[0...19]	Rastmomentkompensation Frequenzbereich Imaginärteil / Rast_M_komp f Imag		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [Nm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [Nm]

p5259[0...19]	Rastmomentkompensation Frequenzbereich Vielfachheit / Rast_M_komp f Viel		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2048	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p5260[0...4095]	Rastmomentkompensation Tabelle / Rast_M_komp Tab		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [N]

p5260[0...4095]	Rastmomentkompensation Tabelle / Rast_M_komp Tab		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max: 1000000.000000 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [Nm]

p5261[0...4095]	Rastmomentkompensation Tabelle Richtung negativ / Rast_M_kmp Tab neg		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.000000 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [N]

p5261[0...4095]	Rastmomentkompensation Tabelle Richtung negativ / Rast_M_kmp Tab neg		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1000000.000000 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.000000 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [Nm]

r5263	Rastmomentkompensation Zustandswort / Rast_M_komp ZSW		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5265[0...n]	Periodische Lagefehler Kompensation Amplitude 1 / Lagef Komp Ampl 1		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p5266[0...n]	Periodische Lagefehler Kompensation Winkel 1 / Lagef Komp Wink 1		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p5267[0...n]	Periodische Lagefehler Kompensation Amplitude 2 / Lagef Komp Ampl 2		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0

p5268[0...n]	Periodische Lagefehler Kompensation Winkel 2 / Lagef Komp Wink 2		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.00 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]

p5271[0...n]	Online / One Button Tuning Konfiguration / Ot OBT Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin) _	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min:	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1100 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p5271[0...n]	Online / One Button Tuning Konfiguration / Ot OBT Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 1100 bin

p5271[0...n]	Online / One Button Tuning Konfiguration / Ot OBT Konfig		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p5272[0...n]	Onlinetuning Dynamikfaktor / Ot Dyn_faktor		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 5.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p5272[0...n]	Onlinetuning Dynamikfaktor / Ot Dyn_faktor		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 5.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p5273[0...n]	Onlinetuning Dynamikfaktor Last / Ot Dyn_faktor Last		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5045 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.0 [%]

p5273[0...n]	Onlinetuning Dynamikfaktor Last / Ot Dyn_faktor Last		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5045 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 30.0 [%]

r5274	CO: Online / One Button Tuning Dynamik geschätzt / Ot Dyn geschätzt		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5045 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r5274	CO: Online / One Button Tuning Dynamik geschätzt / Ot Dyn geschätzt		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5045 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

p5275[0...n]	Online / One Button Tuning Dynamik Zeitkonstante / Ot Dyn T		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 7.5 [ms]

r5276[0...n]	Online / One Button Tuning maximaler Kv-Faktor geschätzt / Ot Kv geschätzt		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.00 [1000/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [1000/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1000/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5277[0...n] Online / One Button Tuning Vorsteuer Symmetrierzeit geschätzt / Ot FFW geschätzt

SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5045
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [ms]	Max: 100000.00 [ms]	Werkseinstellung: - [ms]

p5280[0...n] Stromsollwertfilter Adaption Konfiguration / Filt Adapt Konfig

SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -1	Max: 1	Werkseinstellung: 0

p5281[0...n] Stromsollwertfilter Adaption Zuordnung / Filt Adapt Zuordn

SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 10	Werkseinstellung: 0

p5282[0...n] Stromsollwertfilter Adaption Grenzfrequenz unten / Filt Adapt f unten

SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 50 [Hz]	Max: 5000 [Hz]	Werkseinstellung: 250 [Hz]

p5283[0...n] Stromsollwertfilter Adaption Grenzfrequenz oben / Filt Adapt f oben

SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 200 [Hz]	Max: 10000 [Hz]	Werkseinstellung: 1500 [Hz]

p5284[0...n]	Stromsollwertfilter Adaption Aktivierungsschwelle / Filt Adapt Schw		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [%]
r5285[0...n]	Stromsollwertfilter Adaption Aktuelle Frequenz / Filt Adapt Akt f		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
p5291	FFT Tuning Konfiguration / FFT Tun Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1001 bin
p5291	FFT Tuning Konfiguration / FFT Tun Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1001 bin
p5292	FFT Tuning Dynamikfaktor / FFT Tun Dyn_faktor		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 25.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 125.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5292	FFT Tuning Dynamikfaktor / FFT Tun Dyn_faktor		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 25.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 125.0 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.0 [%]

r5293	Geschwindigkeitsregler Verstärkung identifiziert / FFT Tun Kp ident		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Ns/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max: - [Ns/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Ns/m]

r5293	FFT Tuning Drehzahlregler P-Verstärkung identifiziert / FFT Tun Kp ident		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Nms/rad]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max: - [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Nms/rad]

r5294[0...5]	FFT Tuning Nullstelle identifiziert / FFT Tun Null ident		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

r5295[0...5]	FFT Tuning Polstelle identifiziert / FFT Tun Pol ident		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: - Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

p5296[0...2]	FFT Tuning PRBS Amplitude / FFT Tun PRBS Ampl		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 1.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 30.0 [%] [2] 5.0 [%]

p5296[0...2]	FFT Tuning PRBS Amplitude / FFT Tun PRBS Ampl		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 1.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 30.0 [%] [2] 5.0 [%]

p5297[0...2]	FFT Tuning PRBS Offset / FFT Tun PRBS Offs		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -210000.0000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0000 [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [m/min]

p5297[0...2]	FFT Tuning PRBS Offset / FFT Tun PRBS Offs		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -210000.0000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0000 [1/min]

r5298	FFT Tuning Amplitudengang / FFT Tun Ampl_gang		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r5299	FFT Tuning Phasengang / FFT Tun Ph_gang		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5300[0...n]	Autotuning Auswahl / Autotuning Ausw		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p5300[0...n]	Autotuning Auswahl / Autotuning Ausw		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p5301[0...n]	One Button Tuning Konfiguration / OBT Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0111 bin

p5301[0...n]	One Button Tuning Konfiguration / OBT Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0111 bin

p5302[0...n]	Onlinetuning Konfiguration / Ot Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin) _	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: _	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 1100 bin

p5302[0...n]	Onlinetuning Konfiguration / Ot Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 1100 bin

r5306[0...n]	Autotuning Status / Autotuning Stat		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5307[0...n]	One Button Tuning Testsignal aktivieren / OBT Testsig akt		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin) _	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: _	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p5307[0...n]	One Button Tuning Testsignal aktivieren / OBT Testsig akt		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p5308[0...n]	One Button Tuning Testsignal Wegbegrenzung / OBT Testsig Begr		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -30000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [mm]

p5308[0...n]	One Button Tuning Testsignal Wegbegrenzung / OBT Testsig Begr		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -30000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]

p5309[0...n]	One Button Tuning Testsignal Dauer / OBT Testsig Dauer		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000 [ms]

p5310[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung Konfiguration / J_schätz Konfig		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

r5311[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung Zustandswort / J_vorst ZSW		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5312[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung linear positiv / J_schätz lin pos		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [s ²]
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [s ²]		
p5313[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung konstant positiv / J_schätz konst pos		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 340.28235E36 [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kgm ²]
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [kgm ²]		
p5314[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung linear negativ / J_schätz lin neg		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 340.28235E36 [s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [s ²]
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [s ²]		
p5315[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung konstant negativ / J_schätz konst neg		
VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: 340.28235E36 [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000000 [kgm ²]
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min: -340.28235E36 [kgm ²]		
p5316[0...n]	Trägheitsvorsteuerung Änderungszeit Trägheit / J_vorst t_Änd J		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT, Lin, Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 10.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5316[0...n]	Trägheitsmomentvorsteuerung Änderungszeit Trägheitsmoment / J_vorst t_Änd J		
SERVO (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer, J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer, J_schätzer / OBT), VECTOR (J_schätzer / OBT), VECTOR_AC (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min: 10.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p5320	Trägheitsmomentbestimmung Auswahl / Träg_h_best Ausw		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r5321	Trägheitsmomentbestimmung Zustandswort / J_best ZSW		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5322[0...n]	Trägheitsmomentbestimmung Konfiguration / J_best Konfig		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 bin

p5323[0...n]	Trägheitsmomentbestimmung Frequenzgrenze unten / J_best f_gr unten		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

p5324[0...n]	Trägheitsmomentbestimmung Frequenzgrenze oben / J_best f_gr oben		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [Hz]

r5325	Träge Masse identifiziert / Träge Masse ident		
SERVO (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_840 (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_AC (J_schätzer / OBT, Lin), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kg]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max: - [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kg]

r5325	Trägheitsmoment identifiziert / J ident		
SERVO (J_schätzer / OBT), SERVO_840 (J_schätzer / OBT), SERVO_AC (J_schätzer / OBT), SERVO_DBSI (J_schätzer / OBT)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL Min: - [kgm ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: - Max: - [kgm ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kgm ²]

p5340[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Amplitude linear / RMK lastabh Amp x		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -20000.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

p5341[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Amplitude quadratisch / RMK lastabh Amp x2		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20000.000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000

3.2 SINAMICS-Parameter

p5342[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Phase positiv / RMK lastabh Ph pos		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.000 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [°]
p5343[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Phase negativ / RMK lastabh Ph neg		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -180.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 180.000 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [°]
p5344[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Phase linear / RMK lastabh Ph lin		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -360.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [°]
p5345[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Abschaltgeschwindigkeit / RMK lastabh Absch		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [m/min]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [m/min]
p5345[0...n]	Rastmomentkompensation lastabhängig Abschaltdrehzahl / RMK lastabh Absch		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp), SERVO_DBSI (Rast_M_komp)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.0 [1/min]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.0 [1/min]

p5350[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Stillstand Überhöhungsfaktor / Stillst Überh_fakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 1.0000	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2.0000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.0000

r5387[0...n]	Mot_temp_mod 3: Zeitstufe / Mod 3:t_stufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [s]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8019 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [s]

p5388	BI: Mot_temp Stromreduktion sperren Signalquelle / I_red sperren S_q		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r5389.0...8	CO/BO: Mot_temp Zustandswort Störungen/Warnungen / Mot_temp ZSW F/A		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5390[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Warnschwelle / Warnschw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 110.0 [°C]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5391[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Störschwelle / Störschw		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.0 [°C]

r5397	Mot_temp_mod 1/3 Umgebungstemperatur Abbild p0613 / Umg_temp Abb p613		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r5398[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Warnschwelle Abbild p5390 / Warnschw Abb p5390		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r5399[0...n]	Mot_temp_mod 1/3 Störschwelle Abbild p5391 / Störschw Abb p5391		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, SESM, REL Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8019 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

p5400	Netzstatikregelung Konfiguration / Netzstatikreg Kfg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p5401[0...1]	BI: Netzstatikregelung Aktivierung / Netzstatik Akt		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982, 7986, 7988 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 1
r5402.0...6	CO/BO: Netzstatikregelung Zustandswort / Netzstatik ZSW		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5403[0...1]	CI: Netzstatikregelung Strom Signalquelle / Netzstatik I S_q		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3467[0] [1] 3467[1]
p5404[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannung Signalquelle / Netzstatik U S_q		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3468[0] [1] 3468[1]
p5405	Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauffrequenz / Netzstatik f_Leerl		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 30.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5406[0...1]	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert / Netzsta f Zus_soll		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo), R_INF (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 5582[0]

p5407	Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung / Netzstatik f Steig		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.00 [%]

p5408	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung dynamisch / Netzsta f Steig dy		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p5409	Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit / Netzstatik f t_gl		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [ms]

r5410	CO: Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang / Netzstatik f Ausg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]

r5411[0...1]	CO: Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung / Netzstat f P_Wirk		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max: - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]

r5412	CO: Netzstatikregelung Netzwinkel / Netzstatik Winkel		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

p5413	Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Steigung / Netzstatik f-Zus		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p5414	Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Glättungszeit / Netzstatik T-Zus		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0 [%]

p5415	Netzstatikregelung Spannungsstatik Leerlaufspannung / Netzstatik U_Leerl		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 30.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p5416[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert / Netzsta U Zus_soll		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo), R_INF (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 5582[1]

p5417	Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung / Netzstatik U Steig		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5418	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung dynamisch / Netzsta U Steig dy		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p5419	Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit / Netzstatik U t_{gl}		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [ms]	10000.00 [ms]	150.00 [ms]

r5420	CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang / Netzstatik U Ausg		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

r5421[0...1]	CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom / Netzsta U I_{Blind}		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [A]	- [A]	- [A]

r5422[0...1]	CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindleistung / Netzstat U Q_{Blind}		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 14_12	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: r2004	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kvar]	- [kvar]	- [kvar]

p5423	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität / Netzstatik L_{zus}		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7983
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-10.000 [mH]	10.000 [mH]	0.000 [mH]

p5424	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit / Netzsta L_zus t_gl		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p5425[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannungsregelung Signalquelle / Netzsta U_reg S_q		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3468[0] [1] 3468[1]

p5426	Netzstatikregelung Spannungsregelung P-Verstärkung / Netzsta U_reg Kp		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

p5427	Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit / Netzsta U_reg Ti		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo, Netztrafo), R_INF (Netzstatikreg, Netztrafo, Netztrafo)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.0 [ms]

p5428[0...3]	Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss / Netzsta U_reg Kurz		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 20.00 [%] [1] 0.00 [%] [2] 90.00 [%] [3] 2.00 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5429	CO: Netzstatikregelung Spannungsregelung Ausgang / Netzsta U_reg Ausg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [Veff]	Max: - [Veff]	Werkseinstellung: - [Veff]

p5430[0...1]	Aussteuergradregler Einstellung / Ausst_reg Einstell		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7983, 7984
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 50.0 [%]	Max: 110.0 [%]	Werkseinstellung: [0] 94.0 [%] [1] 110.0 [%]

p5431	Aussteuergradregler Dynamik / Ausst_reg Dyn		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0 [ms]	Max: 10000.0 [ms]	Werkseinstellung: 10.0 [ms]

p5432[0...1]	Aussteuergradregler Begrenzung Ausgangsspannung / Ausst_reg Begr U		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7984
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -200.0 [V]	Max: 200.0 [V]	Werkseinstellung: [0] 100.0 [V] [1] -100.0 [V]

r5433	CO: Aussteuergradregler Ausgang / Ausst_reg Ausg		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

p5434	Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz / I_dc_reg PT2 f		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.000 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.500 [Hz]

p5435	Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung / I_dc_reg PT2 D		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000

p5436	Gleichanteilsregler P-Verstärkung / I_dc_reg Kp		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0200 [Ohm]

p5437	Gleichanteilsregler Integrationszeit / I_dc_reg Ti		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.500 [s]

p5438	Gleichanteilsregler Begrenzung / I_dc_reg Begr		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2.0 [%]

p5440	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung / Oberschw Bandp Akt		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p5441[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung / Bandpass Verst		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7983
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00	10000.00	120.00

p5442[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Mittenfrequenz / Bandpass f_Mitte		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7983
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [Hz]	1000.00 [Hz]	300.00 [Hz]

p5443	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung gesamt / Bandpass Verst ges		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7983
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00	100.00	1.00

r5444[0...1]	CO: Netzstatikregelung Netzspannung Betrag / U_Netz Betrag		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r5445[0...11]	Netzstatikregelung Spannung Alpha/Beta-Komponente / U A/B-Kompo		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982, 7983
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r5446[0...1]	CO: Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-Komponente / U_Netz P/Q-Kompo		
A_INF (Netzstatikreg),	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
R_INF (Netzstatikreg)	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7982
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [V]	- [V]	- [V]

r5447	CO: Netzstatikregelung Netzstrom Betrag / I_Netz Betrag		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r5448[0...3]	Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta-Komponente / I_Netz A/B-Kompo		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982, 7983 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r5449[0...1]	CO: Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-Komponente / I_Netz P/Q-Kompo		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r5450[0...5]	CO: Netzstatikregelung Sollwert wirksam / Netzst Sollw wirk		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p5451	Bl: Stromhystereseregler Betriebsart / I_hyst_reg BA		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r5452.0...3	CO/BO: Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswort / I_hyst_reg Abl ZSW		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p5453[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Grenze / I_hyst_reg I Gr		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 45.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 130.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0...4] 85.0 [%] [5] 115.0 [%]

p5454[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Hysteresebreite / I_hyst_reg I Hyst		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 15.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [%]

p5455[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich / I_hyst_reg I Tol		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [%]

p5456[0...2]	Stromhystereseregler Konfiguration / I_hyst_reg Konfig		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1000 0000 0010 0000 bin [1] 1000 0000 0010 0000 bin [2] 1000 0000 0011 0000 bin

p5457[0...2]	Stromhystereseregler Pulsfrequenz Umschaltung / I_hyst_reg f_Puls		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p5458[0...1]	Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand / I_hyst_reg t BA		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3.000 [s]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1.000 [s] [1] 1.000 [s]
p5459[0...3]	Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswechsel / I_hyst_reg Abl		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7986 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 70.0 [%] [3] 75.0 [%]
p5460[0...n]	VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler / VSM2 Eing U_teiler		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [%]
r5461[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2 / VSM2 Eing u1-u2		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r5462[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3 / VSM2 Eing u2-u3		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5464[0...n]	CO: VSM2 Temperatursauswertung Status / VSM2 Temp Status		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5465[0...n]	VSM2 Temperatursauswertung Sensortyp / VSM2 Temp Sens_typ		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r5466[0...n]	CO: VSM2 Temperaturistwert / VSM2 Temp_istw		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

p5467[0...n]	VSM2 Übertemperatur Warnschwelle / VSM2 Temp A_schw		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 150.00 [°C]

p5468[0...n]	VSM2 Übertemperatur Abschaltchwelle / VSM2 Temp F_schw		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -100.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 180.00 [°C]

p5469[0...n]	VSM2 Übertemperatur Hysterese / VSM2 Temp Hyst		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [K]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: p2006 Max: 50.00 [K]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3.00 [K]

p5470[0...n] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	VSM2 10-V-Eingang Stromwandlervverstärkung / VSM2 Stromw_verst Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: 1000.000 [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [A]
r5471[0...n] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert / VSM2 Stromw1 I_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r5472[0...n] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert / VSM2 Stromw2 I_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r5473[0...n] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert / VSM2 Eing 1 U_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r5474[0...n] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert / VSM2 Eing 2 U_ist Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
p5476 A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Dämpfung Verstärkung / Netzstatik Dämpf k Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5477	Netzstatikregelung Dämpfung Glättungszeit / Netzstatik Dämpf T		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 5.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 200.0 [%]

p5478[0...1]	Netzstatikregelung Stromgrenzen / Netzstatik I_gr		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 123.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 90.0 [%] [1] 123.0 [%]

p5478[0...1]	Netzstatikregelung Stromgrenzen / Netzstatik I_gr		
R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 123.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 67.0 [%] [1] 67.0 [%]

r5479[0...5]	Netzstatikregelung Strom zulässig / Netzstatik I zul		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

p5480	Magnetisierung Trafo Modus / Mag Trafo Modus		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 102	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p5481[0...2] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Magnetisierung Trafo Zeiten / Mag Trafo t Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.04 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7988, 7993, 7994 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2.00 [s] [1] 1.00 [s] [2] 1.00 [s]
r5482 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: Netz Synchronisierung Zustand / Netz Sync Zustand Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 207	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5483 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	BI: Netz Leistungsschalter Freigabe / Netz LSS Freig Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7988, 7990, 7994 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p5484[0...2] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Magnetisierung Trafo Reglerdynamik / Mag Trafo Reg_dyn Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 50.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 100.00 [ms]
p5485[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen / Mag Trafo U_schw Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5486[0...1]	Trafo Bemessungsspannung primär / Trafo U_Bemes pri		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 63000.00 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 400.00 [Veff]

p5487[0...3]	CI: Trafo Primärspannung Signalquelle / Trafo U_Primär S_q		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 5461[0] [1] 5462[0] [2] 0 [3] 0

r5488[0...5]	CO: Trafo Sekundärspannung transformiert / Trafo U_Sek trans		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r5489	Trafo Streuinduktivität identifiziert / Trafo L_s ident		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]

p5490	Trafo Streuinduktivität / Trafo L_Streu		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.100 [mH]

r5491 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Hauptinduktivität identifiziert / Trafo L_H ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mH]
p5492 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Hauptinduktivität / Trafo L_H Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 250.00 [mH]
r5493.0...1 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO/BO: Netz Leistungsschalter Ansteuersignale / LSS Ansteuersig Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5494[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Magnetisierung Skalierungswerte / Trafo Mag Skal Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.0 [%] [1] 40.0 [%]
p5495 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Betriebsart Konfiguration / Trafo Betr Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
r5497[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: Trafo Sekundärstrom / Trafo I_Sekundär Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5498[0...2]	CO: Trafo Sekundärspannung / Trafo U_Sekundär	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r5499.0...6	CO/BO: Netz Synchronisierung Statuswort / Sync Statuswort	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5500	Dynamische Netzstützung Konfiguration / Dyn Netz Konfig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Funktionsplan: 7996, 7997, 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 1000 1000 bin
p5501	BI: Dynamische Netzstützung Aktivierung / Dyn Netz Akt	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r5502.0...4	CO/BO: Dynamische Netzstützung Zustandswort / Dyn Netz ZSW	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Funktionsplan: 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5503[0...1]	CI: Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle / Dyn Netz I S_q	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: -	Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3467[0] [1] 3467[1]

p5504[0...1]	Cl: Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle / Dyn Netz U S_q		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3468[0] [1] 3468[1]
p5505[0...3]	Dynamische Netzstützung Kennlinie Spannungswerte / Dyn Netz Kennl U		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 50.0 [%] [2] 10.0 [%] [3] 50.0 [%]
p5506[0...3]	Dynamische Netzstützung Kennlinie Blindstromsollwert / Dyn Netz Kennl I		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 20.0 [%] [1] 100.0 [%] [2] 20.0 [%] [3] 100.0 [%]
p5507[0...4]	Dynamische Netzstützung Zeiten / Dyn Netz Zeiten		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7998, 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 500.00 [ms] [1] 2.00 [ms] [2] 20.00 [ms] [3] 4.00 [ms] [4] 8.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5508[0...1]	Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen / Dyn Netz Vdc-Schw		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: -200 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] -50 [V] [1] 0 [V]
p5509[0...14]	Dynamische Netzstützung Skalierungswerte / Dyn Netz Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7997, 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 40.00 [%] [1] 40.00 [%] [2] 4.00 [%] [3] 1.00 [%] [4] 100.00 [%] [5] 100.00 [%] [6] 1.00 [%] [7] 0.10 [%] [8] 0.10 [%] [9] 10.00 [%] [10] 5.00 [%] [11] 100.00 [%] [12] 100.00 [%] [13] 3.00 [%] [14] 105.00 [%]
r5510[0...8]	CO: Dynamische Netzstützung Ausgang / Dyn Netz Ausg		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7987, 7997 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r5511[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Amplitude / Dyn Netz U Ampl		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r5512[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag / Dyn Netz U Betrag		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7996, 7999
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

r5513[0...3]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/Gegensystem / Dyn Netz U Mit/Geg		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7996
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

r5514[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/Beta / Dyn Netz I a/b		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7997
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [A]	- [A]	- [A]

r5515[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Wirkleistung Anzeige / Dyn Netz P Anz		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: r2004	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kW]	- [kW]	- [kW]

r5516[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Blindleistung Anzeige / Dyn Netz Q Anz		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: 14_12	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: r2004	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [kvar]	- [kvar]	- [kvar]

p5518	CI: Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel Signalquelle / Dyn Netz Wink S_q		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2005	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

3.2 SINAMICS-Parameter

p5519	CI: Dynamische Netzstützung Netzfrequenz Signalquelle / Netzfrequenz S_q		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p5520	CI: Dynamische Netzstützung FRT- Stromgrenze Signalquelle / FRT-Stromgrenz S_q		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r5522.0...3	CO/BO: Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswort / Dyn Netz Abl ZSW		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5523[0...2]	Dynamische Netzstützung Überstrom Grenze / Dyn Netz I Gr		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 130.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 120.0 [%] [1] 120.0 [%] [2] 120.0 [%]

p5524[0...2]	Dynamische Netzstützung Hysteresebreite / Dyn Netz Hyst		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 15.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 50.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [%]

p5525[0...2]	Dynamische Netzstützung Überstrom Toleranzbereich / Dyn Netz I Tol		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.0 [%]
p5526[0...2]	Dynamische Netzstützung Überstrom Modulator Konfiguration / Dyn Netz I Konfig		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1000 0000 1010 0000 bin [1] 1000 0000 1010 0000 bin [2] 1000 0000 1011 0000 bin
p5527[0...2]	Dynamische Netzstützung Umschaltung Pulsfrequenz / Dyn Netz Um f_Puls		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.0 [%] [1] 100.0 [%] [2] 100.0 [%]
p5528[0...4]	Dynamische Netzstützung Zeiten Betriebszustand / Dyn Netz t Zust		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.000 [s]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1.000 [s] [1] 2.000 [s] [2] 3.000 [s] [3] 0.050 [s] [4] 0.050 [s]

p5529[0...7]	Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Skalierungswerte / Dyn Netz Abl Skal		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7998 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 65.0 [%] [3] 70.0 [%] [4] 15.0 [%] [5] 15.0 [%] [6] 100.0 [%] [7] 105.0 [%]

p5540	Netzüberwachung Konfiguration / Netzüberw Konfig		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0110 0000 0011 bin

p5541	BI: Netzüberwachung Aktivierung / Netzüberw Akt		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r5542.0...14	CO/BO: Netzüberwachung Zustandswort / Netzüberw ZSW		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5543[0...3]	Netzüberwachung Spannungsschwelle / Netzüberw U_schw		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 110.0 [%] [1] 88.0 [%] [2] 100.0 [%] [3] 100.0 [%]

p5544[0...3]	Netzüberwachung Frequenzschwelle / Netzüberw f_schw		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.5 [Hz] [1] 0.7 [Hz] [2] 0.0 [Hz] [3] 0.0 [Hz]

p5545[0...7]	Netzüberwachung Zeiten / Netzüberw Zeiten		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 150.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 3000.00 [ms] [3] 0.00 [ms] [4] 0.00 [ms] [5] 2000.00 [ms] [6] 100.00 [ms] [7] 60000.00 [ms]

p5547[0]	Netzüberwachung Frequenzen / Netzüberw f		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.01 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.10 [Hz]

p5548[0]	Netzüberwachung Verstärkungen / Netzüberw Verst		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -10.00	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.10

3.2 SINAMICS-Parameter

p5550[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Spannungskennlinie / Netzüberw U_Schw		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 120.0 [%] [1] 80.0 [%] [2] 5.0 [%]

p5551[0...9]	Netzüberwachung HVRT Zeitwerte / Netzüberw HVRT t		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]

p5552[0...9]	Netzüberwachung HVRT Spannungswerte / Netzüberw HVRT U		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 101.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 110.0 [%]

p5553[0...9]	Netzüberwachung LVRT Zeitwerte / Netzüberw LVRT t		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]

p5554[0...9]	Netzüberwachung LVRT Spannungswerte / Netzüberw LVRT U		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 90.0 [%]

p5555[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Frequenzkennlinie / Netzüberw Schw f		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -20.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.5 [Hz] [1] -0.7 [Hz] [2] 0.2 [Hz]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5556[0...9]	Netzüberwachung HFRT Zeitwerte / Netzüberw HFRT t		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]

p5557[0...9]	Netzüberwachung HFRT Frequenzwerte / Netzüberw HFRT f		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 20.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.5 [Hz]

p5558[0...9]	Netzüberwachung LFRT Zeitwerte / Netzüberw LFRT t		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]

p5559[0...9]	Netzüberwachung LFRT Frequenzwerte / Netzüberw LFRT f		
A_INF (Dyn Netzstützung), R_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -20.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -2.5 [Hz]

p5571 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	BI: Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle / Netz PLL2 Akt S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7992 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5499.5
r5572.0...3 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO/BO: Netz PLL2 Statuswort / Netz PLL2 Status Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p5574[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CI: Netz PLL2 Spannung Signalquelle / Netz PLL2 U S_q Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7992 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 0
p5580 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Inselnetz Schwarzstart Modus / Schwarzstart Modus Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7988 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p5581[0...8] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Inselnetz Zeiten / Inselnetz t Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.10 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7988, 7989 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2.00 [s] [1] 1.00 [s] [2] 60.00 [s] [3] 1.00 [s] [4] 0.10 [s] [5] 1.00 [s] [6] 60.00 [s] [7] 1.00 [s] [8] 0.10 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

r5582[0...1]	CO: Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung / Inseln Sync Sollw		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7995 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p5583[0...2]	BI: Inselnetz Synchronisierung Signalquellen / Inseln Sync S_q		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7989, 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 0 [2] 0

p5584[0...2]	Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik / Inseln Sync Dyn		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7995 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.00 [ms] [1] 100.00 [ms] [2] 100.00 [ms]

p5585[0...1]	Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen / Inseln Sync U_schw		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7995 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]

p5586[0...6]	Inselnetz Skalierungswerte / Inseln Skal_werte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0.1 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7988, 7989, 7995 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3.0 [%] [1] 0.5 [%] [2] 1.0 [%] [3] 1.0 [%] [4] 4.0 [%] [5] 0.4 [%] [6] 2.0 [%]
p5588[0...2]	Netzstatikregelung Unsymmetrie Zeiten / Netzstatik Unsym T		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0 [ms]
p5589	Netzstatikregelung Unsymmetrie Winkel / Netzstatik Unsym W		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -1.0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1.0 [°]
p5590[0...8]	CI: Netzstatikregelung Unsymmetrie Sollwerte Signalquellen / Netzsta Unsym S_q		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 5594[0] [1] 5594[1] [2] 5594[2] [3] 5594[3] [4] 5594[4] [5] 5594[5] [6] 5594[6] [7] 5594[7] [8] 5594[8]

3.2 SINAMICS-Parameter

p5591	BI: Netzstatikregelung Unsymmetrie Aktivierung / Netzstat Unsym Akt		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r5592.0...5	CO/BO: Netzstatikregelung Unsymmetrie Zustandswort / Netzstat Unsym ZSW		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5594[0...8]	CO: Netzstatikregelung Unsymmetrie Festsollwerte / Netzsta Unsym Fix		
A_INF (Netzstatikreg), R_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r5600	Pe Energiesparmodus ID / Pe Mod ID		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2381, 2382 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p5602[0...1]	Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal / Pe Mod t_Pause min		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 300000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2381 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 300000 [ms] [1] 480000 [ms]

p5606[0...1]	Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal / Pe t_Aufenth max		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2381 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4294967295 [ms]

p5611 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Pe Energiesparen Eigenschaften generell / Pe Eigensch gen Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2381, 2382 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
---	---	---	---

r5613.0...1 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv / Pe Spar akt/inakt Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2382 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	---	--

p6277[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Gegendrehfelderregung Drehzahlsollwert Drehfeldumkehr / GDE n_soll Umk Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: -20000.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 20000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]
---	---	--	--

p6278[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Gegendrehfelderregung Drehzahlsollwert Drehfeldumkehr Hysterese / n_Umkehr IE Hyst Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min: -20000.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: 20000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [1/min]
---	--	--	---

r6311[0...1] A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	CO: Netz PLL2 Frequenz / Netz PLL2 f Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p0514 Max: - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Hz]
---	--	--	--

r6313 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: PLL VSM Ausgangsspannung / PLL VSM U_Ausg Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
--	---	--	--

3.2 SINAMICS-Parameter

r6313	CO: Netz PLL2 Spannung geglättet / Netz PLL2 U glatt		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max: - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8026 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Veff]
r6314	CO: Netz PLL2 Phasenwinkel / Netz PLL2 Ph_wink		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
r6316	CO: Netz PLL2 Netzwinkel gemessen / Netz PLL2 Wink gem		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
p6397	Motor Module Phasenverschiebung Zweites System / MM Ph_ver Zw Sys		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p6420[0...1]	Phasenverschiebung Eingangsspannung VSM zu Umrichter / INF U VSM/Umr		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 179.90 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [°]
p6421[0...1]	Netzspannungserfassung Verstärkungsanpassung / U_n Verstärkung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 50.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [%]

p6422 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Netzspannung Drehfeldrichtung / Unetz Feldrichtung Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p6423 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	PLL Dynamik / PLL Dynamik Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 2.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.000 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.000 [%]
p6425 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Netzspannung Wirk-/Blindkomponente Glättungszeitkonstante / U_n p/q t_gl Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1.000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5000.000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [ms]
r6440 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Phasenverschiebung identifiziert / Tr Ph_versch ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]
r6441 A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo), R_INF (Netztrafo)	Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert / Trafo Verst ident Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
p6700[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Spannungsmodell Winkelglättung / U_mod Winkelglätt Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: ASM, PMSM, REL, RESM Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p6870[0...n]	VSM Offsetspannung u1 - u2 / VSM Offset u1-u2		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100.000 [V]	Max: 100.000 [V]	Werkseinstellung: 0.000 [V]

p6871[0...n]	VSM Offsetspannung u2 - u3 / VSM Offset u2-u3		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -100.000 [V]	Max: 100.000 [V]	Werkseinstellung: 0.000 [V]

p6903[0...n]	Spannungswerte Offsetmodus / U_istw Offsetmod		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: p0150	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 1	Werkseinstellung: 1

r6991[0...4]	Recorder Einstellungen Anzeige / Rec Einstell Anz		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8144
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r6992.0...15	CO/BO: Recorder Zustandswort / Rec ZSW		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8144, 8145
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p6993[0...2]	Recorder Trigger 2 Bitmaske / Rec Trig 2 Maske		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8144 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0001 hex

p6994[0...2]	CI: Recorder Trigger 2 Signalquelle / Rec Trig 2 S_q		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8144 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p6996[0...63]	Recorder Signale / Rec Sig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
SERVO (Rec),	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8144
SERVO_840 (Rec),	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
SERVO_AC (Rec),	P-Gruppe: Befehle	Normierung: -	Expertenliste: 1
SERVO_DBSI (Rec),	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
VECTOR (Rec),	Min:	996553699	[0] 3600
VECTOR_AC (Rec)	0		[1] 3700
			[2] 3701
			[3] 3703
			[4] 3705
			[5] 3706
			[6] 3707
			[7] 3708
			[8] 3709
			[9] 3710
			[10] 3711
			[11] 3712
			[12] 3713
			[13] 3714
			[14] 3715
			[15] 3716
			[16] 3717
			[17] 3718
			[18] 5600
			[19] 6000
			[20] 6100
			[21] 6300
			[22] 6600
			[23] 6800
			[24] 6900
			[25] 6901
			[26] 6902
			[27] 6906
			[28] 7000
			[29] 7200
			[30] 7300
			[31] 7400
			[32] 7500
			[33] 7600
			[34] 7700
			[35] 7800
			[36] 8000
			[37] 8200
			[38] 8300
			[39] 8400
			[...] ...

p6996[0...63]	Recorder Signale / Rec Sig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), R_INF (Rec)	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8144
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Befehle	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	996553699	[0] 3600
	0		[1] 3700
			[2] 3701
			[3] 3703
			[4] 3705
			[5] 3706
			[6] 3707
			[7] 3708
			[8] 3709
			[9] 3710
			[10] 3713
			[11] 3714
			[12] 3715
			[13] 3716
			[14] 3717
			[15] 3718
			[16] 6600
			[17] 6900
			[18] 6901
			[19] 6902
			[20] 6906
			[21] 6800
			[22] 7000
			[23] 7400
			[24] 7500
			[25] 7600
			[26] 7700
			[27] 7800
			[28] 8200
			[29] 8800
			[30] 9400
			[31] 89800
			[32] 89900
			[33] 7201
			[34] 340200
			[35] 355400
			[36] 366100
			[37] 366200
			[38] 183800
			[39] 183900
			[...] ...

p6996[0...63]	Recorder Signale / Rec Sig		
B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 996553699	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8144 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 3600 [1] 3700 [2] 3701 [3] 3703 [4] 3711 [5] 3712 [6] 6600 [7] 6800 [8] 7000 [9] 8200 [10] 9400 [11] 89800 [12] 89900 [13] 7200 [14] 183800 [15] 183900 [16] 723000 [17] 723001 [18] 703100 [19...63] 0

p6996[0...63]	Recorder Signale / Rec Sig	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec)	Änderbar: T, U	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8144
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Befehle	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	996553699	[0] 3600
	0		[1] 3700
			[2] 3701
			[3] 3703
			[4] 3705
			[5] 3706
			[6] 3707
			[7] 3708
			[8] 3709
			[9] 3710
			[10] 3711
			[11] 3712
			[12] 3713
			[13] 3714
			[14] 3715
			[15] 3716
			[16] 3717
			[17] 3718
			[18] 6600
			[19] 6900
			[20] 6901
			[21] 6902
			[22] 6906
			[23] 6800
			[24] 7000
			[25] 7600
			[26] 7700
			[27] 7800
			[28] 9400
			[29] 89800
			[30] 89900
			[31] 7200
			[32] 183800
			[33] 183900
			[34] 340500
			[35] 345200
			[36] 344501
			[37] 344602
			[38] 344700
			[39] 366100
			[...] ...

3.2 SINAMICS-Parameter

r6997	CO: Recorder Steuerwerk Zustand / Rec Zust		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8145 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p6998[0...4]	BI: Recorder Trigger 1 Signalquellen / Rec Trig 1 S_q		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8144 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1 [1...4] 0
p6999[0...4]	Recorder Parametrierung / Rec Par		
A_INF (Rec), A_INF_840 (Rec), B_INF (Rec), B_INF_840 (Rec), R_INF (Rec), S_INF (Rec), S_INF_840 (Rec), SERVO (Rec), SERVO_840 (Rec), SERVO_AC (Rec), SERVO_DBSI (Rec), VECTOR (Rec), VECTOR_AC (Rec)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8144, 8145 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1 [1] 1000 [2] 900 [3] 0 [4] 0
r7000	CO: Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile / Anzahl aktive LT		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7001[0...n]	Par_schaltg Freigabe Leistungsteile / Freigabe LT		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
r7002[0...n]	CO: Par_schaltg Status Leistungsteile / Status LT		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p7003	Par_schaltg Wicklungssystem / Wickl_sys		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: C2(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p7010	Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle / i_unsym Warnschw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 2 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [%]
p7011	Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie Warnschwelle / Vdc_unsym Warnschw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 2 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: 100 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10 [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7015	Par_schaltg Haltebremse Leistungsteildatensatz / Bremse PDS		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99

r7020[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U / Phase U Stromabw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7021[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V / Phase V Stromabw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7022[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W / Phase W Stromabw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7025	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase U / Phase U Max i_abw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7026	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase V / Phase V Max i_abw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7027	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase W / Phase W Max i_abw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7030[0...n]	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung / Vdc Abweichung		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r7031	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung maximal / Vdc Abweichung max		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

p7035[0...n]	Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart / I_Kreis_reg BA		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p7035	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart / I_Kreis_reg BA		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p7036[0...n]	Par_schaltg Kreisstromregelung Proportionalverstärkung / Kreis_I Kp		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200.00000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00000 [Ohm]

p7036	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler Proportionalverstärkung / Kreis_I Kp		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00000 [%]

p7037[0...n]	Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit / I_Kreis Tn		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 2.0	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.0

p7037	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit / I_Kreis Tn		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.0 [%]

p7038[0...n]	Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung / I_Kreis Grenze		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1 [%]	Max: 100 [%]	Werkseinstellung: 50 [%]
p7038	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung / I_Kreis Grenze		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: 1 [%]	Max: 100 [%]	Werkseinstellung: 100 [%]
p7040[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U / Komp t_Verr U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [µs]	Max: 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p7042[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V / Komp t_Verr V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [µs]	Max: 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p7044[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W / Komp t_Verr W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min: -1000000.00 [µs]	Max: 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung: 0.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7050[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase U / Kreis_I_Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r7051[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase V / Kreis_I_Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r7052[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase W / Kreis_I_Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r7100[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode / Stör-/Warncode		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7101[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer / Ringpuffer Ds_nr		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7102[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen / F/A gekommen		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7103[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen / F/A gegangen		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7199[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Kondensator Abluft / LT Temp Konensator		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r7200[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t / LT Überlast I2t		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r7201[0...n]	CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Wechselrichter / LT Temp Max WR		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7202[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Sperrschicht / LT Temp Max Sperrs		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7203[0...n]	CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Gleichrichter / LT Temp Max GR		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7204[0...n]	CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft / LT Temp Zuluft		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7205[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik / LT Temp Elektronik		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7206[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 1 / LT Temp WR 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7207[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 2 / LT Temp WR 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7208[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 3 / LT Temp WR 3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7209[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 4 / LT Temp WR 4		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7210[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 5 / LT Temp WR 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7211[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 6 / LT Temp WR 6		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7212[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 1 / LT Temp GR 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7213[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 2 / LT Temp GR 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7214[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 1 / LT Temp Sperrsch 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7215[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 2 / LT Temp Sperrsch 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7216[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 3 / LT Temp Sperrsch 3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7217[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 4 / LT Temp Sperrsch 4		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7218[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 5 / LT Temp Sperrsch 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7219[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 6 / LT Temp Sperrsch 6		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]

r7220[0...n]	CO: Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal / Antr I_Ausg max		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r7220[0...n]	Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch zulässig / INF I_betr mot zul		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r7221[0...n]	Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch zulässig / INF I_betr gen zul		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r7222[0...n]	CO: Par_schaltg Stromistwert Betrag / I_list Betrag		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max: - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r7223[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U / I_Phase U Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7224[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V / I_Phase V Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7225[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W / I_Phase W Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7226[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset / I_Phase U Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7227[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset / I_Phase V Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7228[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset / I_Phase W Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7229[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V, W / I_Phase Summe UVW		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

r7230[0...n]	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc_ist		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U / U_Phase U Istwert		
S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U / U_Phase U Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V / U_Phase V Istwert		
S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V / U_Phase V Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W / U_Phase W Istwert		
S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W / U_Phase W Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min: - [V]	Max: - [V]	Werkseinstellung: - [V]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7240[0...n]	Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1 / Steuersatz ZSW1		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7240[0...n]	Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1 / Steuersatz ZSW1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: -	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7250[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung / LT P_Bemes		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [kW]	Einheitengruppe: 14_6 Normierung: - Max: - [kW]	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [kW]
r7251[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom / LT I_Bemes		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]
r7252[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom / LT I_max		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: - [Aeff]	Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [Aeff]	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [Aeff]

r7300[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2 / VSM Eing u1-u2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r7301[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3 / VSM Eing u2-u3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]
r7305[0...n]	Par_schaltg VSM Temperaturswertung Status / VSM Temp Status		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7306[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Temperaturistwert / VSM Temp_istw		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max: - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°C]
r7310[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert / VSM Stromw 1 I_ist		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]
r7311[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert / VSM Stromw 2 I_ist		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max: - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [A]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7315[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert / VSM Eing 1 U_ist		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r7316[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 2 Istwert / VSM Eing 2 U_ist		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max: - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [V]

r7320[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase U / VSM Filt C Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µF]

r7321[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase V / VSM Filt C Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µF]

r7322[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase W / VSM Filt C Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), R_INF (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min: - [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µF]

r7740[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 1 / IGBT Lastzähler 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBIS, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7741[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 2 / IGBT Lastzähler 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7742[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 3 / IGBT Lastzähler 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7743[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 4 / IGBT Lastzähler 4		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7744[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 5 / IGBT Lastzähler 5		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7745[0...n]	IGBT Wechsellastzähler Ventil 6 / IGBT Lastzähler 6		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r7746	IGBT Belastungszähler dynamisch / IGBT Belastung dyn		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r7758[0...19]	KHP Control Unit Seriennummer / KHP CU Ser_nr		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p7759[0...19]	KHP Control Unit Soll-Seriennummer / KHP CU Soll-Ser_nr		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7760.0...12	CO/BO: Schreibschutz/Know-how-Schutz Status / Schr_sch/KHP Stat		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r7760	Schreibschutz/Know-how-Schutz Status / Schr_sch/KHP Stat		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7761	Schreibschutz / Schreibschutz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p7762	Schreibschutz Multi-Master-Feldbusssystem Zugriffsverhalten / Feldbus Zugr_verh		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p7763	KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764 / KHP OEM Anz p7764		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste / KHP OEM-Ausn_liste		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 7766 [1...499] 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste / KHP OEM-Ausn_liste		
A_INF, B_INF, CU_LINK, ENC, HLA, HUB, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p7765	KHP Konfiguration / KHP Konfig		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p7766[0...29]	KHP Passwort Eingabe / KHP Passw Eing		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p7767[0...29]	KHP Passwort neu / KHP Passw neu		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p7768[0...29]	KHP Passwort Bestätigung / KHP Passw Bestät		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p7769[0...20] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer / KHP Sp Soll-Ser_nr Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p7770 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	NVRAM Aktion / NVRAM Aktion Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p7775 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen / NVRAM sichern Änderbar: C1, T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 17	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p7786[0...n] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Serviceprotokoll / Serviceprotokoll Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p7788 A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Toleranzfenster / LT LZ_überw Tol Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10

p7789	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Störschwelle / LT LZ_überw F_schw		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p7790[0...15]	Komponenten-Trace Signal / Kompo-Trace Sig		
A_INF, R_INF (Parallel), SERVO, VECTOR	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 2 [1] 3 [2] 4 [3] 7 [4] 8 [5] 9 [6] 5 [7] 0 [8] 6 [9] 1 [10...15] 0

p7790[0...15]	Komponenten-Trace Signal / Kompo-Trace Sig		
B_INF	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 11	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 7 [1] 5 [2...7] 0 [8] 6 [9] 1 [10...15] 0

p7790[0...15]	Komponenten-Trace Signal / Kompo-Trace Sig		
S_INF	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	11	[0] 2
			[1] 3
			[2] 4
			[3] 7
			[4] 8
			[5] 9
			[6] 10
			[7] 11
			[8] 6
			[9] 1
			[10...15] 0

p7791	Komponenten-Trace Trigger / Kompo-Trace Trig		
B_INF, R_INF (Parallel), SERVO	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	0

p7791	Komponenten-Trace Trigger / Kompo-Trace Trig		
A_INF, S_INF, VECTOR	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	1

p7792	Komponenten-Trace Daten hochladen / Kompo-Trace hochl		
A_INF, B_INF, R_INF (Parallel), S_INF, SERVO, VECTOR	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	0

p7820	DRIVE-CLIQ-Komponente Komponentenummer / DQ Kompo_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	65535	0

3.2 SINAMICS-Parameter

p7821	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer / DQ Para_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p7822[0...1]	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex/Anzahl / DQ Par_index/Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 0 [1] 1

r7823[0...254]	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen / DQ Wert gelesen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7825[0...6]	DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen / DQ-Kompo Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7826	Firmware-Update automatisch / FW-Update auto		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r7827	Firmware-Update Fortschrittsanzeige / FW-Update Fortschr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p7828[0...1]	Firmware-Download Komponentenummer / FW-Downl Kompo_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 399	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p7829	Firmware-Download aktivieren / FW-Downl akt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p7830	Telegramm Diagnose Auswahl / Telegr Diag Ausw		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r7831[0...23]	Telegramm Diagnose Signale / Telegr Diag Sig		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15157	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7832[0...23]	Telegramm Diagnose Zahlenformat / Telegr Diag Format		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7833[0...23]	Telegramm Diagnose Unsigned / Telegr Diag Unsign		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r7834[0...23]	Telegramm Diagnose Signed / Teleg Diag Sign		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7835[0...23]	Telegramm Diagnose Real / Teleg Diag Real		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7836[0...23]	Telegramm Diagnose Einheit / Teleg Diag Einh		
ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 147	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7843[0...20]	Speicherkarte Seriennummer / Sp_karte Seriennr		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7844[0...3]	Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version / Sp_karte/Ger_sp FW		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7850[0...n]	Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig / DO betriebsfähig		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -32786	Berechnet: - Dynamischer Index: r0095 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32767	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7852	Anzahl Indizes für r7853 / Anz Indizes r7853		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 200	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r7853[0...n]	Komponente vorhanden/nicht vorhanden / Kompo vorhanden		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: p7852 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7857	Teilhochlauf Modus / Teilhochl Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p7859[0...199]	Komponentennummer global / Kompo_nr global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -32786	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32767	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r7867	Zustands-/Konfigurationsänderungen global / Änderungen global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r7868[0...24]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis / Konfig_änd DO Verw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7869[0...24]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis / Zust_änd DO Verw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7870[0...8]	Konfigurationsänderungen global / Konfig_änd global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
CU_LINK, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r7872[0...3]	Antriebsobjekt Zustandsänderungen / DO Zust_änd		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p7900[0...23]	Antriebsobjekte Priorität / DO Priorität		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r7901[0...81]	Abtastzeiten / t_Abtast		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

r7903	Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt / HW-t_Abtast frei	Zugriffsstufe: 3
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -
p8500[0...7]	BI: Eingangssignal bitweise 0 / Eing_sig bit 0	Zugriffsstufe: 2
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8500[0...7]	BI: Datentransfer bitweise 0 senden / Trans bit 0 send	Zugriffsstufe: 2
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8501[0...21]	BI: Eingangssignal bitweise 1 / Eing_sig bit 1	Zugriffsstufe: 2
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden / Trans bit 1 send		
CU_NX_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2194
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4...7] 0
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12...15] 0
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18...21] 0

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden / Trans bit 1 send		
CU_LINK	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2194
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4] 722.4
			[5] 722.5
			[6] 722.6
			[7] 722.7
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12] 722.12
			[13] 722.13
			[14] 722.14
			[15] 722.15
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18] 0
			[19] 0
			[20] 722.20
			[21] 722.21

3.2 SINAMICS-Parameter

p8502	CI: Eingangssignal wortweise 0 / Eing_sig wort 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8502	CI: Datentransfer wortweise 0 senden / Trans wort 0 send		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8503	CI: Eingangssignal wortweise 1 / Eing_sig wort 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8503	CI: Datentransfer wortweise 1 senden / Trans wort 1 send		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8504	CI: Eingangssignal wortweise 2 / Eing_sig wort 2		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8504	CI: Datentransfer wortweise 2 senden / Trans wort 2 send		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8505	CI: Eingangssignal wortweise 3 / Eing_sig wort 3		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8505	CI: Datentransfer wortweise 3 senden / Trans wort 3 send		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r8510.0...7	BO: Ausgangssignal bitweise 0 / Ausg_sig bit 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8510.0...7	BO: Datentransfer bitweise 0 empfangen / Trans bit 0 empf		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8511.0...21	BO: Ausgangssignal bitweise 1 / Ausg_sig bit 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8511.0...21	BO: Datentransfer bitweise 1 empfangen / Trans bit 1 empf		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8512	CO: Ausgangssignal wortweise 0 / Ausg_sig wort 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r8512	CO: Datentransfer wortweise 0 empfangen / Trans wort 0 empf		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8513	CO: Ausgangssignal wortweise 1 / Ausg_sig wort 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r8513	CO: Datentransfer wortweise 1 empfangen / Trans wort 1 empf		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8514	CO: Ausgangssignal wortweise 2 / Ausg_sig wort 2		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r8514	CO: Datentransfer wortweise 2 empfangen / Trans wort 2 empf		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8515 CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Ausgangssignal wortweise 3 / Ausg_sig wort 3 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max: - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2195 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]
r8515 CU_LINK, CU_NX_840	CO: Datentransfer wortweise 3 empfangen / Trans wort 3 empf Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8520[0...3] CU_LINK, CU_NX_840	Datentransfer wortweise Skalierung / Trans wort Skal Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00010	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2194 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00000
p8550 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	AOP LOCAL/REMOTE / AOP LOCAL/REMOTE Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 1001 bin
r8570[0...39] A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, R_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Makro Antriebsobjekt / Makro DO Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8571[0...39]	Makro Binektoreingänge (BI) / Makro BI		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r8572[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte / Makro CI n_soll		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r8573[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte / Makro CI M_soll		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r8585	Makro Ausführung aktuell / Makro ausgeführt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r8600	CAN Device Type / Device Type		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8601	CAN Error Register / Error Register		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8602	CAN SYNC-Object / SYNC-Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0080 hex

p8603	CAN COB-ID Emergency Message / COB-ID EMCY Msg		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

3.2 SINAMICS-Parameter

p8604[0...1]	CAN Life Guarding / Life Guarding		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8606	CAN Producer Heartbeat Time / Prod Heartb Time		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]

r8607[0...3]	CAN Identity Object / Identity Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8608[0...1]	CAN Clear Bus Off Error / Clear Bus Off Err		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8609[0...1]	CAN Error Behaviour / Error Behaviour		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

r8610[0...1]	CAN First Server SDO / First Server SDO		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8611[0...82]	CAN Pre-defined Error Field / Pre_def Err Field		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF 1000 hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p8612[0...1]	CAN Antriebsobjekt Server SDO / DO Server SDO		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN), SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0581 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 067F hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 8000 0000 hex
p8620	CAN Node-ID / Node-ID		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 127	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 126
r8621	CAN Node-ID wirksam / Node-ID wirksam		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8622	CAN Bitrate / Bitrate		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 7	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6

p8623[0...7]	CAN Bit Timing selection / Bit Timing select		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 000F 7FFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1405 hex [1] 1605 hex [2] 1C05 hex [3] 1C0B hex [4] 1C17 hex [5] 1C3B hex [6] 0002 1C15 hex [7] 0004 1C2B hex

p8630[0...2]	CAN Virtuelle Objekte / Virtuelle Objekte		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8641	CAN Abort Connection Option Code / Abort Con Opt Code		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3

r8680[0...36]	CAN Diagnosis Hardware / Diagnosis HW		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8684	CAN NMT Zustand nach Hochlauf / NMT Zust n Hochl		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 127	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 127

p8685 CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	CAN NMT Zustände / NMT Zustände Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 129	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 127
p8699 CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	CAN RPDO Überwachungszeit / RPDO t_Überw Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [ms]
p8700[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
p8701[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 2 / Receive PDO 2 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
p8702[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 3 / Receive PDO 3 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

p8703[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
---	---	---	--

p8704[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 5 / Receive PDO 5 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
---	---	---	--

p8705[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 6 / Receive PDO 6 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
---	---	---	--

p8706[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
---	---	---	--

p8707[0...1] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive PDO 8 / Receive PDO 8 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
---	---	---	--

p8710[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 1 / Mapping RPDO 1		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8711[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 2 / Mapping RPDO 2		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8712[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 3 / Mapping RPDO 3		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8713[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 4 / Mapping RPDO 4		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8714[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 5 / Mapping RPDO 5		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8715[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 6 / Mapping RPDO 6		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

3.2 SINAMICS-Parameter

p8716[0...3] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive Mapping für RPDO 7 / Mapping RPDO 7 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p8717[0...3] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Receive Mapping für RPDO 8 / Mapping RPDO 8 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p8720[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 1 / Transmit PDO 1 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
p8721[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 2 / Transmit PDO 2 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8722[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 3 / Transmit PDO 3 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
---	---	---	--

p8723[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 4 / Transmit PDO 4 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
---	---	---	--

p8724[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 5 / Transmit PDO 5 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
---	---	---	--

p8725[0...4] SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	CAN Transmit PDO 6 / Transmit PDO 6 Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
---	---	---	--

3.2 SINAMICS-Parameter

p8726[0...4]	CAN Transmit PDO 7 / Transmit PDO 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex		
p8727[0...4]	CAN Transmit PDO 8 / Transmit PDO 8	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: C000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex		
p8730[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 1 / Mapping TPDO 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex		
p8731[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 2 / Mapping TPDO 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex		
p8732[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 3 / Mapping TPDO 3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex		

p8733[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 4 / Mapping TPDO 4		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8734[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 5 / Mapping TPDO 5		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8735[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 6 / Mapping TPDO 6		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8736[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 7 / Mapping TPDO 7		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p8737[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 8 / Mapping TPDO 8		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

r8739	CAN Bearbeitungszeit minimal / t_{Bearbeitung} min		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

r8742[0...1]	CAN PDO verfügbar Anzahl / PDO verfügbar Anz		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8743[0...7]	CAN Device Module Zuordnung / Device Mod Zuordn		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8744	CAN PDO Mapping Konfiguration / PDO Mapping Konfig		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9204, 9206, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

r8745[0...15]	CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 16 Bit / Freie PZD Empf 16		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8746[0...15]	CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 16 Bit / Freie PZD Send 16		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r8747[0...7]	CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 32 Bit / Freie PZD Empf 32		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8748[0...7]	CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 32 Bit / Freie PZD Send 32		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: 4000H	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

r8750[0...15]	CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit / RPDO 16 gemappt		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8751[0...15]	CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit / TPDO 16 gemappt		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8760[0...14]	CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit / RPDO 32 gemappt		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8761[0...14]	CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit / TPDO 32 gemappt		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8762	CO: CAN Betriebsart Anzeige / Betriebsart Anz		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8784	CO: CAN Statuswort / Statuswort		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9226
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p8785	BI: CAN Statuswort Bit 8 / Statuswort Bit 8		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9226
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p8786	BI: CAN Statuswort Bit 14 / Statuswort Bit 14		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9226
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p8787	BI: CAN Statuswort Bit 15 / Statuswort Bit 15		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9226
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p8790	CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch / STW-Versch auto		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p8791	CAN Halteoptionscode / Halteopt_code		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: C1(3), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-1	3	-1

r8792[0]	CO: CAN Velocity Mode I16 Sollwert / Vel Mod I16 Soll		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8795.0...15	CO/BO: CAN Steuerwort / Steuerwort		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8796[0]	CO: CAN Profile Velocity Mode I32 Sollwerte / Pr Vel Mo I32 Soll		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8797[0]	CO: CAN Profile Torque Mode I16 Sollwerte / Pr Tq Mod I16 Soll		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8798[0...1]	CAN Drehzahlumrechnungsfaktor / n_umrechn_faktor		
SERVO (CAN), VECTOR (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p8806[0...53]	Identification and Maintenance 1 / I&M 1		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8807[0...15] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Identification and Maintenance 2 / I&M 2 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung:
p8808[0...53] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Identification and Maintenance 3 / I&M 3 Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung:
r8809[0...53] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Identification and Maintenance 4 / I&M 4 Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung:
p8811 CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20)	SINAMICS Link Projekt Auswahl / Projekt Ausw Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 8	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 64	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2197, 2198 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 64
p8812[0...1] CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20)	SINAMICS Link Takteinstellungen / Takteinst Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2197, 2198 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 1 [1] 2000
p8815[0...1] CU_S120_DP, CU_S120_PN	IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl / IF1/IF2 PZD Fkt Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p8835	CBE20 Firmware Auswahl / CBE20 FW Ausw		
CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2197, 2198 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p8836	SINAMICS Link Teilnehmeradresse / Teilnehmeradr		
CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 64	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2198 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8837	IF2 STW1.10 = 0 Modus / IF2 STW1.10=0		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p8839[0...1]	PZD Interface Hardware-Zuordnung / PZD IF HW-Zuordn		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2197, 2198 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 99
p8840	COMM BOARD Überwachungszeit / CB t_Überw		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20 [ms]

p8841[0...239]	COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten / CB S-Konfig_dat		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8842	COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren / CB S-Konfig aktiv		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2199, 2200 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r8843.0...2	BO: IF2 PZD Zustand / IF2 PZD Zustand		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8844	IF2 Störverzögerung / IF2 Störverz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [s]
p8848	IF2 PZD Abtastzeit / IF2 PZD t_Abtast		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 4.00 [ms]

r8849[0...139]	COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten / CB E-Konfig_dat		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8850[0...31]	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8850[0...9]	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8850[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8850[0...3] ENC, ENC_840	CO: IF2 PZD empfangen Wort / IF2 PZD empf Wort Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8851[0...24] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8851[0...27] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8851[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8851[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8851[0...4] TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8851[0...11] ENC, ENC_840	CI: IF2 PZD senden Wort / IF2 PZD send Wort Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r8853[0...24] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8853[0...27] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8853[0...31] VECTOR, VECTOR_AC	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8853[0...9] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8853[0...4]	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8853[0...11]	IF2 Diagnose PZD senden / IF2 Diag PZD send		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8854	COMM BOARD Zustand / CB Zustand		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8858[0...39]	COMM BOARD Diagnosekanal lesen / CB Diag_kanal les		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8859[0...7]	COMM BOARD Identifikationsdaten / CB Ident_dat		
CU_S120_DP (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20), CU_S120_PN (COMM BOARD, COMM BOARD, PN CBE20, PN CBE20)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8860[0...18]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort / IF2 PZD empf DW		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8860[0...30] VECTOR, VECTOR_AC	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort / IF2 PZD empf DW Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8860[0...2] ENC, ENC_840	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort / IF2 PZD empf DW Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8861[0...26] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	CI: IF2 PZD senden Doppelwort / IF2 PZD send DW Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8861[0...30] VECTOR, VECTOR_AC	CI: IF2 PZD senden Doppelwort / IF2 PZD send DW Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8861[0...10] ENC, ENC_840	CI: IF2 PZD senden Doppelwort / IF2 PZD send DW Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r8863[0...26] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort / IF2 Diag send DW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8863[0...30] VECTOR, VECTOR_AC	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort / IF2 Diag send DW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8863[0...10] ENC, ENC_840	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort / IF2 Diag send DW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8864 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	IF1 PROFIdrive Erstes Zusatztelegramm Auswahl / IF1 Pd 1. Zus_tele Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 700	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
p8865 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	IF1 PROFIdrive Zweites Zusatztelegramm Auswahl / IF1 Pd 2. Zus_tele Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 700	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999
r8867[0...1] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	IF2 PZD maximal verschaltet / IF2 PZD max versch Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8870[0...15]	SINAMICS Link PZD empfangen Wort / PZD empf Wort		
A_INF (PN CBE20), B_INF (PN CBE20), CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20), ENC (PN CBE20), ENC_840 (PN CBE20), HLA (PN CBE20), HLA_840 (PN CBE20), HLA_DBSI (PN CBE20), R_INF (PN CBE20), S_INF (PN CBE20), SERVO (PN CBE20), TB30 (PN CBE20), TM120 (PN CBE20), TM15 (PN CBE20), TM150 (PN CBE20), TM15DI_DO (PN CBE20), TM17 (PN CBE20), TM31 (PN CBE20), TM41 (PN CBE20)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2198, 2199 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8870[0...31]	SINAMICS Link PZD empfangen Wort / PZD empf Wort		
VECTOR (PN CBE20)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2198, 2199 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8871[0...15]	SINAMICS Link PZD senden Wort / PZD send Wort		
A_INF (PN CBE20), B_INF (PN CBE20), CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20), ENC (PN CBE20), ENC_840 (PN CBE20), HLA (PN CBE20), HLA_840 (PN CBE20), HLA_DBSI (PN CBE20), R_INF (PN CBE20), S_INF (PN CBE20), SERVO (PN CBE20), TB30 (PN CBE20), TM120 (PN CBE20), TM15 (PN CBE20), TM150 (PN CBE20), TM15DI_DO (PN CBE20), TM17 (PN CBE20), TM31 (PN CBE20), TM41 (PN CBE20)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 32	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2198, 2199 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p8871[0...31]	SINAMICS Link PZD senden Wort / PZD send Wort		
VECTOR (PN CBE20)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2198, 2199
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	32	0

p8872[0...15]	SINAMICS Link PZD empfangen Adresse / PZD empf Adr		
A_INF (PN CBE20), B_INF (PN CBE20), CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN (PN CBE20), ENC (PN CBE20), ENC_840 (PN CBE20), HLA (PN CBE20), HLA_840 (PN CBE20), HLA_DBSI (PN CBE20), R_INF (PN CBE20), S_INF (PN CBE20), SERVO (PN CBE20), TB30 (PN CBE20), TM120 (PN CBE20), TM15 (PN CBE20), TM150 (PN CBE20), TM15DI_DO (PN CBE20), TM17 (PN CBE20), TM31 (PN CBE20), TM41 (PN CBE20)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2198, 2199
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	64	0

p8872[0...31]	SINAMICS Link PZD empfangen Adresse / PZD empf Adr		
VECTOR (PN CBE20)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2198, 2199
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	64	0

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8874[0...31]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8874[0...9]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8874[0...4]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8874[0...3]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF2 Diag Adr empf		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8875[0...19]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8875[0...19]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8875[0...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8875[0...9]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8875[0...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8875[0...3]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF Diag Offs empf		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...24]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...27]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...9]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8876[0...11]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF2 Diag Offs send		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p8880[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8881[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2 / Bin/Kon ZSW2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8882[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3 / Bin/Kon ZSW3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8883[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4 / Bin/Kon ZSW4		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8884[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5 / Bin/Kon ZSW5		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8888[0...4]	IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

r8889[0...4] CO: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden / Bin/Kon ZSW senden

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	--	--

r8890.0...15 BO: IF2 PZD1 empfangen bitweise / IF2 PZD1 empf bitw

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	--	--

r8891.0...15 BO: IF2 PZD2 empfangen bitweise / IF2 PZD2 empf bitw

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
---	--	--	--

r8892.0...15	BO: IF2 PZD3 empfangen bitweise / IF2 PZD3 empf bitw		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8893.0...15	BO: IF2 PZD4 empfangen bitweise / IF2 PZD4 empf bitw		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8894.0...15	BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8895.0...15	BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8898[0...1]	IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren / Kon/Bin Ausg inv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin

p8899[0...1]	CI: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle / Kon/Bin S_q		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8900[0...239] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Name of Station / IE Name Stat Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8901[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE IP Address / IE IP Addr Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8902[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Default Gateway / IE Def Gateway Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8903[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Subnet Mask / IE Subnet Mask Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8904 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE DHCP Mode / IE DHCP Mode Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p8905 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Schnittstellen-Konfiguration aktivieren / IE SS-Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p8906 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IBN-Tool Telegrammlänge maximal / IBN Telegr max Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2
p8908 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	FTP aktivieren / FTP akt Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r8909 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	PN Device ID / PN Device ID Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8910[0...239] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Name of Station actual / IE Name Stat act Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8911[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE IP Address actual / IE IP Addr act Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8912[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Default Gateway actual / IE Def Gateway act Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8913[0...3]	IE Subnet Mask actual / IE Subnet Mask act		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8914	IE DHCP Mode actual / IE DHCP Mode act		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8915[0...5]	IE MAC Address / IE MAC Addr		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00FF hex	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8920[0...239]	PN Name of Station / PN Name Stat		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8921[0...3]	PN IP Address / PN IP Addr		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8922[0...3]	PN Default Gateway / PN Def Gateway		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p8923[0...3]	PN Subnet Mask / PN Subnet Mask		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8924	PN DHCP Mode / PN DHCP Mode		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8925	PN Schnittstellen-Konfiguration aktivieren / PN SS-Konfig		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r8930[0...239]	PN Name of Station actual / PN Name Stat act		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8931[0...3]	PN IP Address actual / PN IP Addr act		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8932[0...3]	PN Default Gateway actual / PN Def Gateway act		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8933[0...3]	PN Subnet Mask actual / PN Subnet Mask act		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	-

r8934	PN DHCP Mode actual / PN DHCP Mode act		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	3	-

r8935[0...5]	PN MAC Address / PN MAC Addr		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0000 hex	00FF hex	-

r8936[0...1]	Zyklische Verbindung Zustand / Zyk Verb Zust		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	13	-

r8937[0...5]	Zyklische Verbindung Diagnose / Zyk Verb Diag		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r8939	PN DAP ID / PN DAP ID		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

3.2 SINAMICS-Parameter

p8940[0...239]	CBE2x Name of Station / CBE2x Name Stat		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8941[0...3]	CBE2x IP Address / CBE2x IP Addr		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8942[0...3]	CBE2x Default Gateway / CBE2x Def Gateway		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8943[0...3]	CBE2x Subnet Mask / CBE2x Subnet Mask		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p8944	CBE2x DHCP Mode / CBE2x DHCP Mode		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r8945	CBE2x Schnittstellen-Konfiguration aktivieren / CBE2x SS-Konfig		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r8950[0...239]	CBE2x Name of Station actual / CBE2x Name act		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8951[0...3]	CBE2x IP Address actual / CBE2x IP Addr act		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8952[0...3]	CBE2x Default Gateway actual / CBE2x Def GW act		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8953[0...3]	CBE2x Subnet Mask actual / CBE2x Sub Mask act		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r8954	CBE2x DHCP Mode actual / CBE2x DHCP act		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8955[0...5]	CBE2x MAC Address / CBE2x MAC Addr		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00FF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8956[0...1]	CBE2x Zyklische Verbindung Zustand / CBE2x Zyk Ver Zust		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 13	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8957[0...5]	CBE2x Zyklische Verbindung Diagnose / CBE2x Zyk Ver Diag		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8959	CBE2x DAP ID / CBE2x DAP ID		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8960[0...3]	PN Subslot Controller-Zuordnung / PN Subslot-Zuord		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8961[0...3]	PN IP Address Remote Controller 1 / IP Addr Rem Ctrl1		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r8962[0...3]	PN IP Address Remote Controller 2 / IP Addr Rem Ctrl2		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p8969	PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation / PS warten sync		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r8970[0...3]	CBE2x Subslot Controller-Zuordnung / CBE2x Subslot		
A_INF (PN CBE20), B_INF (PN CBE20), CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), ENC (PN CBE20), ENC_840 (PN CBE20), HLA (PN CBE20), HLA_840 (PN CBE20), HLA_DBSI (PN CBE20), R_INF (PN CBE20), S_INF (PN CBE20), SERVO (PN CBE20), SERVO_AC (PN CBE20), TB30 (PN CBE20), TM120 (PN CBE20), TM15 (PN CBE20), TM150 (PN CBE20), TM15DI_DO (PN CBE20), TM17 (PN CBE20), TM31 (PN CBE20), TM41 (PN CBE20), VECTOR (PN CBE20), VECTOR_AC (PN CBE20)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8971[0...3]	CBE2x IP Address Remote Controller 1 / CBE2x IP Rem Ctrl1		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r8972[0...3]	CBE2x IP Address Remote Controller 2 / CBE2x IP Rem Ctrl2		
CU_S120_DP (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25), CU_S120_PN (PN CBE20, PN CBE20, PN CBE25, PN CBE25)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p8984[0...1]	BI: Webserver Schnittstelle Freigabe Signalquelle / Webserv Freig S_q		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 1
			[1] 0

p8985[0...1]	Webserver Schnittstelle Konfiguration / Webserv Schn Konf		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 0000 bin
			[1] 0001 bin

p8986	Webserver Konfiguration / Webserv Konfig		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0101 bin

p8987[0...1]	Webserver Port-Zuordnung / Webserv Port-Zuord		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	32767	[0] 80
			[1] 443

p8994[0...1]	BI: IBN-Tool Schnittstelle Freigabe Signalquelle / IBN Freig S_q		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	[0] 1
			[1] 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p9206[0...2]	Topologie Direktzugriff / Topo Zugr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9207	Topologie Direktzugriff Integerwert / Topo Zugr Int		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9208[0...50]	Topologie Direktzugriff String / Topo Zugr String		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9210	Blinken Komponentenummer / Blinken Kompo_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 499	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9211	Blinken Funktion / Blinken Fkt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1

r9220	Statistik Einträge Anzahl / Stat Einträge Anz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9221 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Statistik Komponenten Id / Statistik Kompo Id Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00FF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0002 hex
r9222[0...n] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Statistik DRIVE-CLiQ Azyklische Kommunikation / Stat DQ Azyk Komm Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9220 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9300 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Überwachungstakt (Motor Module) / SI Mtn Takt MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 500.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 25000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12000.00 [µs]
p9301 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module) / SI Mtn Freigabe MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9301 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_DBSI, VECTOR	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module) / SI Mtn Freigabe MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9302 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Achstyp (Motor Module) / SI Mtn Achstyp MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9303	SI Motion SCA (SN) Freigabe (MM) / SI Mtn SCA Frei MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9305	SI Motion SP Modulowert (Motor Module) / SI Mtn SP Mod MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]

p9306	SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module) / SI Mtn Fkt_spez MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9306	SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module) / SI Mtn Fkt_spez MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9307	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM		
HLA	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9307	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM		
HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0010 bin

p9307 SERVO	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9307 SERVO_AC	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9307 SERVO_DBSI	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0010 bin
p9307 VECTOR_AC	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9307 VECTOR	SI Motion Funktionskonfiguration MM / SI Mtn Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9309 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module) / SI Mtn Verh IL MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 1111 1111 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p9311	SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module) / SI Mtn Ist Takt MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0000 [µs]	Max: 25000.0000 [µs]	Werkseinstellung: 0.0000 [µs]

p9311	SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module) / SI Mtn Ist Takt MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0000 [µs]	Max: 25000.0000 [µs]	Werkseinstellung: 0.0000 [µs]

p9312	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM) / SI Mtn oh Anw MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 0001 0000 bin

p9313	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (MM) / nsrPOS1 MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 4294967295	Werkseinstellung: 22000

p9314	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM) / Geb lin Messsch MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0 [nm]	Max: 4294967295 [nm]	Werkseinstellung: 100 [nm]

p9315	SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module) / SI Mtn s Konfig MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9316 SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module) / SI Mtn Geb_kfg MM

HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0001 bin

p9316 SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module) / SI Mtn Geb_kfg MM

SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 bin

p9317 SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module) / SI Mtn Gitter MM

HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00 [nm]	250000000.00 [nm]	10000.00 [nm]

p9318 SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor Module) / SI Mtn Str/Umdr MM

HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16777215	2048

p9319 SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module) / SI Mtn G1_XIST1 MM

HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	2	18	11

p9320 SI Motion Spindelsteigung (Motor Module) / SI Mtn Sp_steig MM

HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9321[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module) / SI Mtn Getr Nen MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9321[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module) / SI Mtn Getr Nen MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9322[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module) / SI Mtn Getr Zäh MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9322[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module) / SI Mtn Getr Zäh MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9323	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Motor Module) / Gültige Bits MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16	9

p9324	SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits (MM) / SI Mtn Fein Bit MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-16	16	-2

p9325	SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits (MM) / Relevante Bits MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 16

p9326	SI Motion Geberzuordnung (Motor Module) / SI Mtn Geber MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9326	SI Motion Geberzuordnung (Motor Module) / SI Mtn Geber MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9328[0...11]	SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module) / SI Mtn SM Ident MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00FF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p9329	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM) / Gx_XIST1 MSB MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 31	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 14

p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLS Gr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [mm/min]

p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLS Gr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [1/min]

p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLP ObGr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.000 [mm]

p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLP ObGr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.000 [°]

p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLP UnGr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100000.000 [mm]

p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module) / SI Mtn SLP UnGr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100000.000 [°]

p9336[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (MM) / SI Mtn SCA+ MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [mm]

p9336[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (MM) / SI Mtn SCA+ MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [°]

p9337[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (MM) / SI Mtn SCA- MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -10.000 [mm]

p9337[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (MM) / SI Mtn SCA- MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -10.000 [°]

p9339[0...7]	SI Motion Getriebe Drehrichtungsumkehr (Motor Module) / SI Mtn Getr Umk MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9340	SI Motion SCA (SN) Toleranz (MM) / SI Mtn SCA Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]

p9340	SI Motion SCA (SN) Toleranz (MM) / SI Mtn SCA Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]

p9341	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor Module) / Geb Vergl Algo MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 255

p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module) / SI Mtn Istw Tol MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]

p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module) / SI Mtn Istw Tol MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]

p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module) / SI Mtn Istw Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]

p9343	SI Motion Getriebeschalten Positionstoleranz Faktor (MM) / SI Mtn Getr Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM) / SI Mtn Ref Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [mm]

p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM) / SI Mtn Ref Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [°]

p9345	SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module) / SI Mtn SSM Filt MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module) / SI Mtn SSM v_gr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [mm/min]

p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module) / SI Mtn SSM v_gr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module) / SI Mtn SSM Hyst MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0000 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0000 [mm/min]

p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module) / SI Mtn SSM Hyst MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0000 [1/min]

p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module) / SI Mtn SAM Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300.00 [mm/min]

p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module) / SI Mtn SAM Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300.00 [1/min]

p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module) / SI Mtn Schlupf MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [mm/min]

p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module) / SI Mtn Schlupf MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [1/min]

p9351	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung/SOS(SBH) Verzögerungszeit (MM) / SI SLS/SOS t MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819, 2820 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]
p9352	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module) / SI Mtn t C->SOS MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]
p9353	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module) / SI Mtn t D->SOS MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]
p9354	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module) / SI Mtn t E->SOS MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]
p9355	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module) / SI Mtn t F->B MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p9356	SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Mtn IL t_Ver MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9356	SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Mtn IL t_Ver MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]

p9357	SI Motion STO Prüfzeit (Motor Module) / SI Mtn IL t MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500000.00 [µs]

p9357	SI Motion STO Prüfzeit (Motor Module) / SI Mtn IL t MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]

p9358	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module) / SI Mtn Abn t MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 5000000.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 40000000.00 [µs]

p9360	SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module) / SI Mtn IL v_Ab MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9360	SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module) / SI Mtn IL v_Ab MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschaltdrehzahl (Motor Module) / SI Mtn IL n_Ab MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9362[0...1]	SI Motion SLP Stoppreaktion (Motor Module) / SI Mtn SLP Stop MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9363[0...3]	SI Motion SLS Stoppreaktion (Motor Module) / SI Mtn SLS Stop MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module) / SI Mtn SDI Tol MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [mm]

p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module) / SI Mtn SDI Tol MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [°]

p9365	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Mtn SDI t MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9366	SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module) / SI Mtn SDI Stop MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2824
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 14	Werkseinstellung: 1

p9366	SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module) / SI Mtn SDI Stop MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2824
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 14	Werkseinstellung: 1

p9367	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (MM) / SI Mtn v SOS/SG MM		
HLA_DBSI, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9367	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (MM) / SI Mtn v SOS/SG MM		
SERVO_DBSI (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9368	SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module) / SI Mtn SAM v_gr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9368	SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module) / SI Mtn SAM v_gr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9369	SI Motion Übergangszeit auf SOS/SLS-Stufe nach Stillstand (MM) / SI Mtn t SOS/SG MM		
HLA_DBSI, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.00 [µs]
p9370	SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module) / SI Mtn Abn_mod MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
r9371	SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module) / SI Mtn Abn_stat MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9374	SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module) / SI Mtn SP Skal MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000
p9376	SI Motion SLA Filterzeit (MM) / SI Mtn SLA Filt MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p9377	SI Motion SLP Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Mtn SLP t MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9378	SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (MM) / SI Mtn SLA Begr MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2838 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [m/s ²]

p9378	SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (MM) / SI Mtn SLA Begr MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2838 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [1/s ²]

p9379	SI Motion SLA Stoppreaktion (Motor Module) / SI Mtn SLA Stop MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2838 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9380	SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Motor Module) / SI Mtn t bis IL MM		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

p9380	SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Motor Module) / SI Mtn t bis IL MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module) / SI Mtn Ramp Bez MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 600.0000 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 240000.0000 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.0000 [mm/min]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module) / SI Mtn Ramp Bez MM		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 600.0000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 240000.0000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.0000 [1/min]
p9382	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Mtn Ramp t_V MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 10000.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 250000.00 [µs]
p9383	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module) / SI Mtn Ramp t_Ü MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 500.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000.00 [ms]
p9385	SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (MM) / Istw sl Tol MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1
p9385	SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (MM) / Istw sl Tol MM		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1
p9386	SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (MM) / Istw sl t_Ver MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 5.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9387	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (MM) / Istw sl t_Filt MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25000.00 [µs]

p9388	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (MM) / Istw sl I_Min MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]

p9389	SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (MM) / Istw sl a_gr MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r9390[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module) / SI Mtn Version MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9398[0...1]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module) / SI Mtn Ist CRC MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9399[0...1]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module) / SI Mtn Soll CRC MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

r9406[0...19] Alle Objekte	PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen / PS Par_nr n übern Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9407[0...19] Alle Objekte	PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen / PS Parameterindex Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9408[0...19] Alle Objekte	PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen / PS Fehlercode Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9409 Alle Objekte	Anzahl zu sichernder Parameter / Anz Par zu sichern Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9450[0...29] A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener Berechnung / Bez_änd Par n mögl Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9451[0...29]	Einheitenumschaltung Angepasste Parameter / Einh_um Par		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9481	BICO-Verschaltungen Anzahl / BICO Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r9482[0...n]	BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter / BICO BI/CI-Par		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r9483[0...n]	BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter / BICO BO/CO-Par		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p9484	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen / BICO S_q such		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

r9485	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl / BICO S_q such Anz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r9486	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index / BICO S_q such Idx		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r9490	Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben / Anz BICO zu Antr		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9491[0...9]	BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben / BI/CI zu Antriebe		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9492[0...9]	BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben / BO/CO zu Antriebe		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

p9493[0...9]	Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben / Reset BICO zu Antr		
Alle Objekte	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	15	15

p9495	BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten / Verh bei deakt DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	2	0

p9496	BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten / Verh beim Akt DO		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9497	BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten Anzahl / Versch Obj Anz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9498[0...29]	BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten / BI/CI zu deakt Obj		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9499[0...29]	BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten / BO/CO zu deakt Obj		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9500	SI Motion Überwachungstakt (Control Unit) / SI Mtn Takt CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.50000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 25.00000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.00000 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9500	SI Motion Überwachungstakt (Control Unit) / SI Mtn Takt CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.50000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 25.00000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.00000 [ms]
p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Freigabe CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Freigabe CU		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Freigabe CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_DBSI, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9502	SI Motion Achstyp (Control Unit) / SI Mtn Achstyp CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9502 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Achstyp (Control Unit) / SI Mtn Achstyp CU Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p9503 HLA_840, SERVO_840	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit) / SI Mtn SCA Freig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9503 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit) / SI Mtn SCA Freig Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9505 HLA_840, SERVO_840	SI Motion SCA (SN) Modulwert (Control Unit) / SI Mtn SCA Modulo Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]
p9505 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SP Modulwert (Control Unit) / SI Mtn SP Mod CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0 [°]
p9506 HLA, HLA_DBSI	SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit) / SI Mtn Fkt_spez CU Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9506	SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit) / SI Mtn Fkt_spez CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
HLA	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0010 bin

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
SERVO	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
SERVO_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0010 bin

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 bin
p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit) / SI Mtn Konfig CU		
VECTOR	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 bin
p9509	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit) / SI Mtn Verh IL CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 0000 1111 1111 bin
p9510	SI Motion taktsynchroner PROFIBUS-Master / SI Mtn sync Master		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0
p9511	SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit) / SI Mtn Ist Takt CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00000 [ms]	25.00000 [ms]	0.00000 [ms]
p9511	SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit) / SI Mtn Ist Takt CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.00000 [ms]	25.00000 [ms]	0.00000 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9512	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU) / SI Mtn oh Anw CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0001 0000 bin

p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU) / nsrPOS1 CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 22000

p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU) / nsrPOS1 CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 22000

p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU) / Geb lin Messsch CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [nm]

p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU) / Geb lin Messsch CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100 [nm]

p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit) / SI Mtn s Konfig CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit) / SI Mtn s Konfig CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Geb_kfg CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Geb_kfg CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit) / SI Mtn Geb_kfg CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9517	SI Motion Linearer Geber Gitterteilung (Control Unit) / SI Mtn Gitter CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250000000.00 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000.00 [nm]
p9517	SI Motion Linearer Geber Gitterteilung (Control Unit) / SI Mtn Gitter CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 250000000.00 [nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10000.00 [nm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit) / SI Mtn Str/Umdr CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 16777215	Werkseinstellung: 2048

p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit) / SI Mtn Str/Umdr CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 16777215	Werkseinstellung: 2048

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit) / SI Mtn G1_XIST1 CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 2	Max: 18	Werkseinstellung: 11

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit) / SI Mtn G1_XIST1 CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 2	Max: 18	Werkseinstellung: 11

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit) / SI Mtn Sp_steig CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.1000 [mm]	Max: 8388.0000 [mm]	Werkseinstellung: 10.0000 [mm]

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit) / SI Mtn Sp_steig CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.1000 [mm]	Max: 8388.0000 [mm]	Werkseinstellung: 10.0000 [mm]

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit) / SI Mtn Getr Nen CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit) / SI Mtn Getr Nen CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Control Unit) / SI Mtn Getr Nen CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9522[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit) / SI Mtn Getr Zäh CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9522[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit) / SI Mtn Getr Zäh CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

p9522[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Control Unit) / SI Mtn Getr Zäh CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	2147000000	1

3.2 SINAMICS-Parameter

p9523	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit) / Gültige Bits CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16	9

p9523	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit) / Gültige Bits CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16	9

p9524	SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits (CU) / SI Mtn Fein Bit CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-16	16	-2

p9524	SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits (CU) / SI Mtn Fein Bit CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-16	16	-2

p9525	SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU) / Relevante Bits CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16	16

p9525	SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU) / Relevante Bits CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	16	16

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal / SI Mtn Geb Kanal 2		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	3	2

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal / SI Mtn Geb Kanal 2		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	3	1

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal / SI Mtn Geb Kanal 2		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	1	3	1

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU) / Gx_XIST1 MSB CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	31	14

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU) / Gx_XIST1 MSB CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	31	14

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Stillst_tol		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.000 [mm]	100.000 [mm]	1.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Stillst_tol		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Stillst_tol		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Stillst_tol		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLS Gr CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [mm/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLS Gr CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [1/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLS Gr CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [mm/min]

p9531[0...3] SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLS Gr CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2000.00 [1/min]
p9532[0...15] HLA_840, SERVO_840	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit) / SI Mtn SLS Over CU Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [%]
p9532[0...15] HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit) / SI Mtn SLS Over CU Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.000 [%]
p9533 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit) / SI Mtn SLS Soll_gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.000 [%]
p9533 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit) / SI Mtn SLS Soll_gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.000 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.000 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 80.000 [%]
p9534[0...1] HLA_840, SERVO_840	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Ob Gr Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100000.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Ob Gr		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [°]	Max: 2147000.000 [°]	Werkseinstellung: 100000.000 [°]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Ob Gr		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [mm]	Max: 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung: 100000.000 [mm]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Ob Gr		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [°]	Max: 2147000.000 [°]	Werkseinstellung: 100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Unt Gr		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [mm]	Max: 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung: -100000.000 [mm]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Unt Gr		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [°]	Max: 2147000.000 [°]	Werkseinstellung: -100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Unt Gr		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [mm]	Max: 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung: -100000.000 [mm]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit) / SI Mtn SLP Unt Gr		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -100000.000 [°]

p9536[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA+		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [mm]

p9536[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA+		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [°]

p9536[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA+		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [mm]

p9536[0...29]	SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA+		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.000 [°]

p9537[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA-		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -2147000.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2147000.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -10.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9537[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA-		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [°]	Max: 2147000.000 [°]	Werkseinstellung: -10.000 [°]

p9537[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA-		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [mm]	Max: 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung: -10.000 [mm]

p9537[0...29]	SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit) / SI Mtn SCA-		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -2147000.000 [°]	Max: 2147000.000 [°]	Werkseinstellung: -10.000 [°]

<p>p9538[0...29] HLA_840, SERVO_840</p>	<p>SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit) / SI Mtn SCA Zuordn Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 100</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 414</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100 [1] 101 [2] 102 [3] 103 [4] 104 [5] 105 [6] 106 [7] 107 [8] 108 [9] 109 [10] 110 [11] 111 [12] 112 [13] 113 [14] 114 [15] 200 [16] 201 [17] 202 [18] 203 [19] 204 [20] 205 [21] 206 [22] 207 [23] 208 [24] 209 [25] 210 [26] 211 [27] 212 [28] 213 [29] 214</p>
--	---	---	---

p9538[0...29]	SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit) / SI Mtn SCA Zuordn		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 100	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 414	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100 [1] 101 [2] 102 [3] 103 [4] 104 [5] 105 [6] 106 [7] 107 [8] 108 [9] 109 [10] 110 [11] 111 [12] 112 [13] 113 [14] 114 [15] 200 [16] 201 [17] 202 [18] 203 [19] 204 [20] 205 [21] 206 [22] 207 [23] 208 [24] 209 [25] 210 [26] 211 [27] 212 [28] 213 [29] 214

p9539[0...7]	SI Motion Getriebe Drehrichtungsumkehr (Control Unit) / SI Mtn Getr Umk CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9539[0...7]	SI Motion Getriebe Drehrichtungsumkehr (Control Unit) / SI Mtn Getr Umk CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]

p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]

p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]

p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SCA Tol CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]

p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU) / Geb Vergl Algo		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 255

3.2 SINAMICS-Parameter

p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU) / Geb Vergl Algo		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 255
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit) / SI Mtn Istw Tol CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit) / SI Mtn Istw Tol CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit) / SI Mtn Istw Tol CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit) / SI Mtn Istw Tol CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [mm]
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit) / SI Mtn Istw Tol CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.1000 [°]

p9543	SI Motion Getriebeschalten Positionstoleranz Faktor (CU) / SI Mtn Getr Tol CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU) / SI Mtn Ref Tol		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [mm]
p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU) / SI Mtn Ref Tol		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [°]
p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU) / SI Mtn Ref Tol		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [mm]
p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU) / SI Mtn Ref Tol		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 36.0000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.0100 [°]
p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit) / SI Mtn SSM Filt CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit) / SI Mtn SSM Filt CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU) / SI Mtn SSM v_gr CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [mm/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU) / SI Mtn SSM v_gr CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [1/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU) / SI Mtn SSM v_gr CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [mm/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU) / SI Mtn SSM v_gr CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 20.00 [1/min]
p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU) / SI Mtn SSM Hyst CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.0010 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.0000 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2823 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.0000 [mm/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU) / SI Mtn SSM Hyst CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2823
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0010 [1/min]	Max: 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung: 10.0000 [1/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU) / SI Mtn SSM Hyst CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2823
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0010 [mm/min]	Max: 500.0000 [mm/min]	Werkseinstellung: 10.0000 [mm/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU) / SI Mtn SSM Hyst CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2823
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.0010 [1/min]	Max: 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung: 10.0000 [1/min]

p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 300.00 [mm/min]

p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 300.00 [1/min]

p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 300.00 [mm/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SAM Tol CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 120000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 300.00 [1/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Schlupf Tol		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [mm/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Schlupf Tol		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [1/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Schlupf Tol		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [mm/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit) / SI Mtn Schlupf Tol		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 6.00 [1/min]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit) / SI Mtn SGE-Um Tol		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit) / SI Mtn SGE-Um Tol		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]
p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung/SOS(SBH) Verzögerungszeit (CU) / SI SLS/SOS t CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819, 2820 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung/SOS(SBH) Verzögerungszeit (CU) / SI SLS/SOS t CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819, 2820 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t C->SOS CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t C->SOS CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t D->SOS CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t D->SOS CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t E->SOS CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t E->SOS CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit) / SI Mtn t F->B CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit) / SI Mtn t F->B CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9556	SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn IL t_Ver CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9556	SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn IL t_Ver CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9556	SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn IL t_Ver CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2819 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9557	SI Motion STO Prüfzeit (Control Unit) / SI Mtn STO t_Prüf		
HLA_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p9557	SI Motion STO Prüfzeit (Control Unit) / SI Mtn STO t_Prüf		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p9557	SI Motion STO Prüfzeit (Control Unit) / SI Mtn STO t_Prüf		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9557	SI Motion STO Prüfzeit (Control Unit) / SI Mtn STO t_Prüf		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit) / SI Mtn Abn t CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 5000.00 [ms]	Max: 100000.00 [ms]	Werkseinstellung: 40000.00 [ms]

p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit) / SI Mtn Abn t CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 5000.00 [ms]	Max: 100000.00 [ms]	Werkseinstellung: 40000.00 [ms]

p9559	SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Control Unit) / SI Mtn Dyn Timer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [h]	Max: 9000.00 [h]	Werkseinstellung: 8.00 [h]

p9560	SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit) / SI Mtn IL v_Ab CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9560	SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit) / SI Mtn IL v_Ab CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [mm/min]	Max: 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit) / SI Mtn IL n_Ab CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [1/min]	Max: 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9560 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit) / SI Mtn IL v_Ab CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]
p9560 SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot)	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit) / SI Mtn IL n_Ab CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]
p9560 VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit) / SI Mtn IL n_Ab CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]
p9561 HLA_840, SERVO_840	SI Motion SLS (SG) Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLS Reakt Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5
p9561 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SLS (SG) Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLS Reakt Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 5
p9562[0...1] HLA_840, SERVO_840	SI Motion SLP (SE) Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLP Stop CU Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

3.2 SINAMICS-Parameter

p9562[0...1]	SI Motion SLP (SE) Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLP Stop CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLS Stop CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLS Stop CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLS Stop CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [mm]

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [°]

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [mm]

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit) / SI Mtn SDI Tol CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 12.000 [°]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn SDI t CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn SDI t CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9566	SI Motion SDI Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SDI Stop CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9566	SI Motion SDI Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SDI Stop CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

3.2 SINAMICS-Parameter

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit) / SI Mtn SDI Stop CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2824 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9567	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (CU) / SI Mtn v SOS/SG CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9567	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (CU) / SI Mtn v SOS/SG CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9567	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (CU) / SI Mtn v SOS/SG CU		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9567	SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (CU) / SI Mtn v SOS/SG CU		
SERVO_DBSI (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]

p9568	SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit) / SI Mtn SAM v_gr CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [mm/min]

p9568 SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit) / SI Mtn SAM v_gr CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [1/min]
p9569 HLA_840, SERVO_840	SI Motion Übergangszeit auf SOS/SLS-Stufe nach Stillstand (CU) / SI Mtn t SOS/SG CU Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9569 HLA_DBSI, SERVO_DBSI	SI Motion Übergangszeit auf SOS/SLS-Stufe nach Stillstand (CU) / SI Mtn t SOS/SG CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]
p9570 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit) / SI Mtn Abn_modus Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
r9571 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit) / SI Mtn Abn_status Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9572 HLA, HLA_DBSI	SI Motion Referenzposition (Control Unit) / SI Mtn Ref_Pos Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -737280.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit) / SI Mtn Ref_Pos		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -737280.000 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [mm]

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit) / SI Mtn Ref_Pos		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -737280.000 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 737280.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.000 [°]

p9573	SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit) / SI Mtn Ref_pos		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 263	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9574	SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit) / SI Mtn SP Skal CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000

p9575	SI Motion Abnahmetest SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn Abn SLP		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p9576	SI Motion SLA Filterzeit (CU) / SI Mtn SLA Filt CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 500.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9577	SI Motion SLP Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn SLP t CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9578	SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (CU) / SI Mtn SLA Begr CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [m/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [m/s ²]

p9578	SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (CU) / SI Mtn SLA Begr CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [1/s ²]

p9579	SI Motion SLA Stoppreaktion (Control Unit) / SI Mtn SLA Stop CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 14	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9580	SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Control Unit) / SI Mtn t bis IL CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9580	SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Control Unit) / SI Mtn t bis IL CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit) / SI Mtn Ramp Bez CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 600.0000 [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 240000.0000 [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.0000 [mm/min]

p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit) / SI Mtn Ramp Bez CU		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 600.0000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 240000.0000 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1500.0000 [1/min]

p9582	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit) / SI Mtn Ramp t_V CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 250.00 [ms]

p9583	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit) / SI Mtn Ramp t_Ü CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.50 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [s]

p9585	SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (CU) / Istw sl Tol CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1

p9585	SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (CU) / Istw sl Tol CU		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -1

p9586	SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (CU) / Istw sl t_Ver CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 5.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [ms]

p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (CU) / Istw sl t_Filt CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25.00 [ms]

p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (CU) / Istw sl t_Filt CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 25.00 [ms]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (CU) / Istw sl I_Min CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (CU) / Istw sl I_Min CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [%]

p9589	SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (CU) / Istw sl a_gr CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3300.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

p9589	SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (CU) / Istw sl a_gr CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 100.00 [%]

r9590[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit) / SI Mtn Version CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit) / SI Freigabe Fkt CU		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit) / SI Freigabe Fkt CU		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit) / SI Freigabe Fkt CU		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit) / SI Freigabe Fkt CU		
SERVO, SERVO_DBSI, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin

p9602	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit) / SI Freigabe SBC CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9610	SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit) / SI PROFIsafe CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65534	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9611	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit) / SI Ps-Teleg CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 998	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 998

p9612	SI PROFIsafe Ausfall Reaktion (Control Unit) / SI Ps Ausfall CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9620[0...7]	BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SS1 (Control Unit) / SI S_q STO/SS1 CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9620[0...7]	BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit) / SI S_q STO/SS1 CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9621	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit) / SI SBA S_q CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9622[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit) / SI SBA-Relais t CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100.00 [ms] [1] 65.00 [ms]

p9625[0...1]	SI HLA Absperrventil Wartezeit (CU) / Absperr t CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 250.00 [ms] [1] 250.00 [ms]

p9626	SI HLA Absperrventil Rückmeldekontakte Konfiguration (CU) / Rückm Konfig CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9650	SI SGE-Umschaltung Diskrepanzzeit (Control Unit) / SI SGE-Um t CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p9651 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	SI STO/SS1 Entprellzeit (Control Unit) / SI STO t_Entpr CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p9651 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit) / SI STO t_Entpr CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]
p9652 HLA, HLA_DBSI	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit / SI Stop 1 t_Ver Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [s]
p9652 HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit / SI Stop 1 t_Ver Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300.00 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [s]
p9653 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion / SI SS1 antr Reakt Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p9658 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit) / SI STOP F->A CU Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 30000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9659	SI Zwangsdynamisierung Timer / SI Zwangsdyn Timer		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 9000.00 [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 8.00 [h]

r9660	SI Zwangsdynamisierung Restzeit / SI Zwangsdyn Rest		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [h]

p9665[0...255]	SI Motor Module Parameter Ablage / SI MM Par Ablage		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00FF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p9670	SI Modulkenung Control Unit / Modul kenn CU		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9671[0...n]	SI Modulkenung Hydraulic Module / Modul kenn HM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9671[0...n]	SI Modulkennung Motor Module / Modulkenn MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9672	SI Modulkennung Power Module / Modulkenn PM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9673	SI Modulkennung Sensor Module Kanal 1 / Modulkenn SM 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9674	SI Modulkennung Sensor Module Kanal 2 / Modulkenn SM 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9675	SI Modulkennung Sensor Kanal 1 / Modulkenn Sensor 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9676	SI Modulkennung Sensor Kanal 2 / Modulkenn Sensor 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9677[0...1]	SI Motion Offset POS1 POS2 Geber / SI Mtn Offs POS1/2		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 4294967295	Werkseinstellung: 0

p9677[0...1]	SI Motion Offset POS1 POS2 Geber / SI Mtn Offs POS1/2		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 4294967295	Werkseinstellung: 0

p9697	SI Motion Busausfall STO/SH Verzögerungszeit (CU) / SI Mtn STO t CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [ms]	Max: 800.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9700	SI Motion Kopierfunktion / SI Mtn Kopierfkt		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: 00D0 hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p9700	SI Motion Kopierfunktion / SI Mtn Kopierfkt		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: 00D0 hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p9700	SI Motion Kopierfunktion / SI Mtn Kopierfkt		
TM54F_MA	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: 00CC hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p9701 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Datenänderung bestätigen / SI Mtn Daten best Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00EC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p9701 TM54F_MA, TM54F_SL	SI Motion Datenänderung bestätigen / SI Mtn Daten best Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00EC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p9702 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Komponententausch bestätigen / Kompo_tausch best Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 29	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r9703.0...31 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: SI Motion SCA Statussignal (Control Unit) / SI Mtn SCA Stat CU Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2905 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9705 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	BI: SI Motion Teststopp Signalquelle / SI Mtn Teststopp Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r9707[0...2] HLA_840, SERVO_840	CO: SI Motion Diagnose Geberlageistwert GX_XIST1 / SI Mtn XIST1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9707[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geberlageistwert GX_XIST1 / SI Mtn XIST1		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9708[0...5]	SI Motion Diagnose sichere Position / SI Mtn sichere Pos		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822, 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mm]

r9708[0...5]	SI Motion Diagnose sichere Position / SI Mtn sichere Pos		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822, 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r9708[0...5]	SI Motion Diagnose sichere Position / SI Mtn sichere Pos		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822, 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mm]

r9708[0...5]	SI Motion Diagnose sichere Position / SI Mtn sichere Pos		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822, 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r9710[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1 / SI Mtn Erg_liste 1		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9710[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1 / SI Mtn Erg_liste 1		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9711[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2 / SI Mtn Erg_liste 2		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9712	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert aktuatorseitig / SI Mtn s_ist akt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9712	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig / SI Mtn s_ist mot		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9713[0...5]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig / SI Mtn s_ist last		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9713[0...5]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig / SI Mtn s_ist last		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9714[0...3]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit / SI Mtn Diag v		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [mm/min]	Max: - [mm/min]	Werkseinstellung: - [mm/min]

r9714[0...3]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit / SI Mtn Diag v		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [mm/min]	Max: - [mm/min]	Werkseinstellung: - [mm/min]

r9714[0...3]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit / SI Mtn Diag v		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [1/min]	Max: - [1/min]	Werkseinstellung: - [1/min]

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1 / SI Mtn Anst_sig 1		
SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1 / SI Mtn Anst_sig 1		
HLA_840, SERVO_840 (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1 / SI Mtn Anst_sig 1		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9718.23 SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1 / SI Mtn Anst_sig 1 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9719.0...31 HLA, HLA_DBSI	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2 / SI Mtn Anst_sig 2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9719.0...31 HLA_840, SERVO_840	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2 / SI Mtn Anst_sig 2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9719.0...31 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2 / SI Mtn Anst_sig 2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9720.0...29 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale / SI Mtn integ STW Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2905 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9721.0...15 HLA, HLA_DBSI	CO/BO: SI Motion Statussignale (Control Unit) / SI Mtn Stat_sig CU Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale / SI Mtn Stat_sig		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale (Control Unit) / SI Mtn Stat_sig CU		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale (Control Unit) / SI Mtn int Stat CU		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2840, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale (Control Unit) / SI Mtn int Stat CU		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2840, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9723.0...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale / SI Mtn integ Diag		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9723.0...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale / SI Mtn integ Diag		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	-

r9723.0...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale / SI Mtn integ Diag		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9724	SI Motion Kreuzvergleichstakt / SI Mtn KDV-Takt		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]
r9725[0...2]	SI Motion Diagnose STOP F / SI Mtn Diag STOP F		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9726	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl / SI Mtn Anw_zu Anw		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
r9727	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern / SI Mtn Anw_zu int		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9728[0...2]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter / SI Mtn Ist CRC		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter / SI Mtn Soll CRC		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter / SI Mtn Soll CRC		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit / SI Mtn Sich v_Max		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [mm/min]	Max: - [mm/min]	Werkseinstellung: - [mm/min]

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit / SI Mtn Sich v_Max		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [1/min]	Max: - [1/min]	Werkseinstellung: - [1/min]

r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit / SI Mtn Pos_genau		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [mm]	Max: - [mm]	Werkseinstellung: - [mm]

r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit / SI Mtn Pos_genau		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [°]	Max: - [°]	Werkseinstellung: - [°]

r9732[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung / SI Mtn v_auflösung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mm/min]
r9732[0...1] SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung / SI Mtn v_auflösung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r9733[0...2] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam / SI Mtn Sollw_begr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2824, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r9733[0...2] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam / SI Mtn Sollw_begr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2824, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]
r9733[0...2] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam / SI Mtn Sollw_begr Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max: - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2824, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/min]
r9734.0...15 HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW1B / SIC S_ZSW1B Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9735[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3 / SI Mtn Erg_liste 3		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9736[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4 / SI Mtn Erg_liste 4		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9737[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5 / SI Mtn Erg_liste 5		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9738[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6 / SI Mtn Erg_liste 6		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9739[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7 / SI Mtn Erg_liste 7		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9740	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM / SI Mtn Anw_zu MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 00AC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

r9741	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM / SI Mtn Anw_zu int		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9743.4...15	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW2B / SIC S_ZSW2B		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9744	SI Meldungspufferänderungen Zähler / SI Meld_pufferänd		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9745[0...63]	SI Komponente / SI Kompo		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9747[0...63]	SI Meldungscode / SI Meld_code		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9748[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden / SI t_Meld gek ms		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

r9749[0...63]	SI Meldungswert / SI Meld_wert		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9750[0...63]	SI Diagnoseattribute / SI Diag_attr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9752	SI Meldungsfälle Zähler / SI Meld_fälle Zähl		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9753[0...63]	SI Meldungswert für Float-Werte / SI Meld_wert Float		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9754[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Tagen / SI t_Meld gek Tage		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9755[0...63]	SI Meldungszeit behoben in Millisekunden / SI t_Meld beh ms		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r9756[0...63]	SI Meldungszeit behoben in Tagen / SI t_Meld beh Tage		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9761	SI Passwort Eingabe / SI Passwort Eing		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p9762	SI Passwort neu / SI Passwort neu		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p9763	SI Passwort Bestätigung / SI Passwort Bestät		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
r9765	SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Control Unit) / SI Mtn Dyn Rest		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [h]
r9768[0...7]	SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Control Unit) / SI Ps PZD empf CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9769[0...7]	SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit) / SI Ps PZD send CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9770[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Control Unit) / SI Version CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9771	SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit) / SI Gemein Fkt CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9771	SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit) / SI Gemein Fkt CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9772.0...23	CO/BO: SI Status (Control Unit) / SI Status CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9772.0...23	CO/BO: SI Status (Control Unit) / SI Status CU		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Control Unit + Hydraulic Module) / SI Status CU+HM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Control Unit + Motor Module) / SI Status CU+MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9774.0...31	CO/BO: SI Status (Gruppe STO) / SI Stat Gruppe STO		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9774.0...31	CO/BO: SI Status (Gruppe STO) / SI Stat Gruppe STO		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9776.0...3	BO: SI Diagnose / SI Diag		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9776.0...2	BO: SI Diagnose / SI Diag		
TM54F_MA	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9780	SI Überwachungstakt (Control Unit) / SI Überw_takt CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r9781[0...1]	SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Control Unit) / SI Änd Prüfs CU		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9782[0...1]	SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Control Unit) / SI Änd t CU		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [h]

p9783	SI Motion Istwerterfassung geberlos Synchronmotor I_einprägung / Istw sl Sync I_ein		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -50.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -20.00 [%]

r9784[0...1]	SI Motion Diagnose geberlos Beschleunigung / Diag sl a		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mm/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mm/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mm/s ²]

r9784[0...1]	SI Motion Diagnose geberlos Beschleunigung / Diag sl a		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/s ²]

r9785[0...1]	SI Motion Diagnose geberlos Minimalstrom / Diag sl I_Min		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mA]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_3 Normierung: - Max: - [mA]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mA]

r9786[0...2]	SI Motion Diagnose geberlos Winkel / Diag sl Winkel		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [°]

r9787	SI Motion Diagnose geberlos Geschwindigkeitsabweichung / Diag sl v_abw		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [mm/min]

r9787	SI Motion Diagnose geberlos Geschwindigkeitsabweichung / Diag sl v_abw		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/min]

r9789[0...2]	CO: SI Motion SLA Beschleunigung Diagnose / SI Mtn SLA a Diag		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/s ²]

r9789[0...2]	CO: SI Motion SLA Beschleunigung Diagnose / SI Mtn SLA a Diag		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/s ²]

3.2 SINAMICS-Parameter

r9790[0...1]	SI Motion SLA Beschleunigungsauflösung / SI Mtn SLA a_auf		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [m/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [m/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [m/s ²]

r9790[0...1]	SI Motion SLA Beschleunigungsauflösung / SI Mtn SLA a_auf		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [1/s ²]

r9793[0...9]	SI Diagnose Komponententausch / Diag Kompo_tausch		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9794[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit) / SI KDV_liste CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9795	SI Diagnose STOP F (Control Unit) / SI Diag STOP F CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9798	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit) / SI Ist_Prüfsum CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9799	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit) / SI Soll_Prüfsum CU		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module) / SI Freigabe Fkt MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module) / SI Freigabe Fkt MM		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module) / SI Freigabe Fkt MM		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module) / SI Freigabe Fkt MM		
SERVO, SERVO_DBSI, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 bin
p9802	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module) / SI Freigabe SBC MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9810	SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module) / SI Ps-Adresse MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65534	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9811	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module) / SI Ps-Teleg MM		
HLA, HLA_DBSI	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 998	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 998

p9811	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module) / SI Ps-Teleg MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 998	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 998

p9812	SI PROFIsafe Ausfall Reaktion (Motor Module) / SI Ps Ausfall MM		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9821	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor Module) / SI SBA S_q MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9822[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module) / SI SBA-Relais t MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 100000.00 [µs] [1] 65000.00 [µs]

p9825[0...1] HLA, HLA_840, HLA_DBSI	SI HLA Absperrventil Wartezeit (MM) / Absperr t MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 250000.00 [µs] [1] 250000.00 [µs]
p9826 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	SI HLA Absperrventil Rückmeldekontakte Konfiguration (MM) / Rückm Konfig MM Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 5	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p9850 HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI SGE-Umschaltung Diskrepanzzeit (Motor Module) / SI SGE-Um t MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500000.00 [µs]
p9851 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	SI STO/SS1 Entprellzeit (Motor Module) / SI STO t_Entpr MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p9851 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module) / SI STO t_Entpr MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]
p9852 HLA, HLA_DBSI	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Stop 1 t_Ver MM Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 300000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9852	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Stop 1 t_{Ver} MM		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [ms]	Max: 300000.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9852	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Stop 1 t_{Ver} MM		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [ms]	Max: 300000.00 [ms]	Werkseinstellung: 0.00 [ms]

p9858	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module) / SI STOP F->A MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2802
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [µs]	Max: 30000000.00 [µs]	Werkseinstellung: 0.00 [µs]

r9870[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor Module) / SI Version MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2802
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9871	SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module) / SI Gemein Fkt MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2804
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9871	SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module) / SI Gemein Fkt MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2804
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

r9872.0...26	CO/BO: SI Status (Motor Module) / SI Status MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9872.0...24	CO/BO: SI Status (Motor Module) / SI Status MM		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9880	SI Überwachungstakt (Motor Module) / SI Überw_takt MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [ms]

r9881[0...11]	SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal / SI Mtn SM Ident		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9890[0...2]	SI Version (Sensor Module) / SI Version SM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9894[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Motor Module) / SI KDV_liste MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r9895	SI Diagnose STOP F (Motor Module) / SI Diag STOP F MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9897	SI Motion Busausfall STO Verzögerungszeit (MM) / SI Mtn IL t_Ver MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 800000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0.00 [µs]

r9898	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module) / SI Ist_Prüfsum MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9899	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module) / SI Soll_Prüfsum MM		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

r9900	Isttopologie Indizes Anzahl / Isttopo Indizes		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

r9901[0...n]	Isttopologie / Isttopo		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9900 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: -

p9902	Solltopologie Anzahl der Indizes / Solltopo Indizes		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 1

p9903[0...n]	Solltopologie / Solltopo		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: p9902 Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0000 hex

p9904	Topologievergleich Unterschiede quittieren / Topo_vgl quit		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p9905	Gerätespezialisierung / Spezialisierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9906	Topologievergleich aller Komponenten Vergleichsstufe / Topo_vgl ges Stufe		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9907	Topologievergleich Komponentenummer / Topo_vgl Kompo_nr		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p9908	Topologievergleich einer Komponente Vergleichsstufe / Topo_vgl 1 Stufe		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 99	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9909	Topologievergleich Komponententausch / Topo_vgl Tausch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1

p9910	Solltopologie Zusätzliche Komponenten übernehmen / Zus Kompo übern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9911[0...6]	Antriebsobjekt einfügen / Antr_obj einfügen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9912[0...1]	Antriebsobjekt löschen / Antr_obj löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 62	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9913[0...2]	Antriebsobjektnummer ändern / Antr_obj_nr ändern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 62	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9914[0...2]	Komponentennummer ändern / Kompo_nr ändern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9915	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle Master / DQ Fehler Master		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0007 07FF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0007 02FF hex

p9916	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle Slave / DQ Fehler Slave		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 0007 07FF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0007 02FF hex

p9917[0...1]	Komponente löschen / Kompo löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Alle Gruppen Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9918	Lizenzierung Trial License aktivieren / Trial License akt		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9919[0...3]	Lizenzierung Trial License Status / Trial License Stat		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

p9920[0...99]	Lizenzierung License Key eingeben / License Key eing		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9921	Lizenzierung License Key aktivieren / License Key akt		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9925[0...99]	Firmware-Datei fehlerhaft / FW-Datei fehlerh		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9926	Firmware-Prüfung Status / FW-Prüfung Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p9930[0...8]	Systemlogbuch Aktivierung / SYSLOG Aktivierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p9931[0...194]	Systemlogbuch Modulwahl / SYSLOG Modulwahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex

p9932 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Systemlogbuch EEPROM speichern / SYSLOG EEPROM sp Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r9935.0 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	BO: POWER ON Verzögerungssignal / POWER ON t_Ver Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r9936[0...199] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	DRIVE-CLiQ-Diagnose Fehlerzähler Verbindung / DQ-Diag Fehlerzähl Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p9937 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	DRIVE-CLiQ-Diagnose Konfiguration / DQ-Diag Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p9938 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Konfiguration / DQ-Detail Konfig Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 6	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p9939 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Zeitintervall / DQ-Detail t_interv Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 1 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3600 [s]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1 [s]

3.2 SINAMICS-Parameter

p9940	Konfiguration Auto-IBN (p97/p9910) / Konfig. Auto-IBN		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0101 bin

p9941	Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten löschen / Eigensch löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung: 0

p9942	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Einzelverbindung Auswahl / DQ-Detail Verb		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 199	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9943	DRIVE-CLiQ Detaildiagnose Einzelverbindung Fehlerzähler / DQ-Detail Fehlerz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9975[0...7]	Auslastung System gemessen / Ausl Sys gem		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9976[0...7]	Auslastung System / Ausl Sys		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9979	Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung / t_Abtast gr Brutto		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [µs]

r9980[0...165]	Auslastung Abtastzeiten berechnet / Ausl t_Abtast ber		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9981[0...165]	Auslastung Abtastzeiten gemessen / Ausl t_Abtast gem		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9982[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher / Sp_ausl Dat_sp		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9983[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast) / Sp_ausl Dat_sp gem		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9984[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher TEC / Sp_ausl Dat_sp TEC		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

3.2 SINAMICS-Parameter

r9986[0...7]	DRIVE-CLiQ Systemauslastung / DQ Systemausl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9987[0...7]	DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung / DQ Bandbreitenausl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

r9988[0...7]	DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung / DQ DPRAM-Nutzung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: - [%]

p9990	DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl / Sp_verbr Istw Ausw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 65535	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

r9991[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert / Sp_verbr DO Istw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9992[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert / Sp_verbr DO Sollw		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9993[0...4]	Speicherverbrauch Technology Extension / Sp_verbr TEC		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r9999[0...99]	Softwarefehler intern Zusatzdiagnose / SW_fehler int Diag		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p10000[0...5]	SI TM54F Kommunikationstakt / TM54F Komm_takt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00000 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 25.00000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: [0] 12.00000 [ms] [1...5] 0.00000 [ms]

p10001	SI Motion Wartezeit für Teststopp an DO (Prozessor 1) / SI t_Warte DO P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 4.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p10001	SI TM54F Wartezeit für Teststopp an DO 0 ... DO 3 / SI t_Warte DO		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 2.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p10002	SI Motion F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit (Prozessor 1) / SI Mtn DI-Um t P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]

3.2 SINAMICS-Parameter

p10002	SI TM54F F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit / SI F-DI-Um t		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2893, 2894
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 1.00 [ms]	Max: 2000.00 [ms]	Werkseinstellung: 500.00 [ms]

p10003	SI Motion Zwangsdynamisierung Timer / SI Mtn Dyn t		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [h]	Max: 8760.00 [h]	Werkseinstellung: 8.00 [h]

p10003	SI TM54F Zwangsdynamisierung Timer / SI Dyn t		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2892
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.00 [h]	Max: 8760.00 [h]	Werkseinstellung: 8.00 [h]

r10004[0...1]	SI TM54F Parameter Ist-Prüfsumme / SI Par CRC Ist		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2891
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: -	Max: -	Werkseinstellung: -

p10005[0...1]	SI TM54F Parameter Soll-Prüfsumme / SI Par CRC Soll		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2891
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p10006	SI Motion Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1) / SI Mtn Quit int P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2900, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 255	Werkseinstellung: 0

p10006 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme / SI Quit int Ereign Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2900, 2905 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10007 SERVO_AC, VECTOR_AC	BI: SI Motion Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle / SI Dyn F-DI/DO S_q Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2892 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10007 TM54F_MA	BI: SI TM54F Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO Signalquelle / SI Dyn F-DI/DO S_q Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2892 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10008 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Betriebsmodus / SI Betr_mod Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p10009 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SLP Freifahren F-DI (Prozessor 1) / SLP Freif F-DI P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10009 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F SLP Freifahren F-DI / SI SLP Freif F-DI Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10010[0...5]	SI TM54F Antriebsobjekte Zuordnung / SI Antr_obj Zuordn		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2891, 2892
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0	Max: 62	Werkseinstellung: 0

p10011[0...5]	SI TM54F Antriebsgruppe Zuordnung / SI Antr_gr Zuordn		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2892
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 1	Max: 4	Werkseinstellung: 1

p10012[0...5]	SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier Wort 1 / SI MM/HM Node ID 1		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p10013[0...5]	SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier Wort 2 / SI MM Node ID 2		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

p10014[0...5]	SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier Wort 3 / SI MM Node ID 3		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0000 hex	Max: FFFF FFFF hex	Werkseinstellung: 0000 hex

r10015	SI TM54F Abtastzeit / SI t_Abtast		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: - [ms]	Max: - [ms]	Werkseinstellung: - [ms]

p10017 SERVO_AC	SI Motion Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1) / SI DI t_Entpr P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [ms]
p10017 VECTOR_AC	SI Motion Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1) / SI DI t_Entpr P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [ms]
p10017 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Digitaleingänge Entprellzeit / SI DI t_Entpr Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [ms]
p10020[0...3] TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Sonderbetriebsart Auswahl / SI Sonderbetr Ausw Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1
p10021[0...3] TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Not-Halt Stopreaktion / SI Not-Halt Stop Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10022 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion STO Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI Mtn STO F-DI P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2900, 2905 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10022[0...3]	SI TM54F STO Eingangsklemme / SI STO F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2900, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10023	SI Motion SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI Mtn SS1 F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2900, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10023[0...3]	SI TM54F SS1 Eingangsklemme / SI SS1 F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2900, 2905
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10024	SI Motion SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI Mtn SS2 F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10024[0...3]	SI TM54F SS2 Eingangsklemme / SI SS2 F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10025	SI Motion SOS Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI Mtn SOS F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10025[0...3]	SI TM54F SOS Eingangsklemme / SI SOS F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10026	SI Motion SLS Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI Mtn SLS F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10026[0...3]	SI TM54F SLS Eingangsklemme / SI SLS F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10027	SI Motion SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SLS-Gr0 F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10027[0...3]	SI TM54F SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme / SI SLS-Gr 0 F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10028	SI Motion SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SLS-Gr1 F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10028[0...3]	SI TM54F SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme / SI SLS-Gr 1 F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10030	SI Motion SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SDI pos F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10030[0...3]	SI TM54F SDI positiv Eingangsklemme / SI SDI pos F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10031	SI Motion SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SDI neg F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10031[0...3]	SI TM54F SDI negativ Eingangsklemme / SI SDI neg F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10032	SI Motion SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SLS Anw F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10032[0...3]	SI TM54F SLP Eingangsklemme / SI SLP F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10033	SI Motion SLP Positionsbereich Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SLP Pos F-DI P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10033[0...3]	SI TM54F SLP Positionsbereich Eingangsklemme / SI SLP Pos F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10036[0...3]	SI TM54F Sonderbetriebsart Eingangsklemme / SI Sonderbetr F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10037[0...3]	SI TM54F Zustimmung Eingangsklemme / SI Zustimmung F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10038[0...3]	SI TM54F Not-Halt Eingangsklemme / SI Not-Halt F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10039 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Safe State Signalauswahl (Prozessor 1) / SI Safe State P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2901, 2906 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 bin
p10039[0...3] TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Safe State Signalauswahl / SI Safe State Ausw Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2901, 2906 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 bin
p10040 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DI Eingangsmodus (Prozessor 1) / SI F-DI Modus P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p10040 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F F-DI Eingangsmodus / SI F-DI Eing_modus Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p10041 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F F-DI Freigabe für Test / SI F-DI Freig Test Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2892 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0000 0000 0000 bin
p10042[0...5] SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DO Signalquellen (Prozessor 1) / SI Mtn F-DO S_q P1 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 15	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2877 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10042[0...5]	SI TM54F F-DO 0 Signalquellen / SI F-DO 0 S_q		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2902, 2907
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	783	0

p10043[0...5]	SI TM54F F-DO 1 Signalquellen / SI F-DO 1 S_q		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2902, 2907
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	783	0

p10044[0...5]	SI TM54F F-DO 2 Signalquellen / SI F-DO 2 S_q		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2902, 2907
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	783	0

p10045[0...5]	SI TM54F F-DO 3 Signalquellen / SI F-DO 3 S_q		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2902, 2907
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	783	0

p10046	SI Motion F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung / SI F-DO Rückm Akt		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 bin

p10046	SI TM54F F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung / SI F-DO Rückm Akt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2892
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

<p>p10047 SERVO_AC, VECTOR_AC</p>	<p>SI Motion F-DO Teststopp-Modus (Prozessor 1) / SI F-DO Testmod P1</p>	<p>Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2</p>
<p>p10047[0...3] TM54F_MA, TM54F_SL</p>	<p>SI TM54F F-DO Teststopp-Modus / SI F-DO Test-Modus</p>	<p>Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 2</p>
<p>p10048 TM54F_MA</p>	<p>SI TM54F F-DI F-DO Teststopp Konfiguration / SI Testst Konfig</p>	<p>Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0</p>
<p>r10049 SERVO_AC, VECTOR_AC</p>	<p>SI Motion F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1) / SI F-DI Status P1</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -</p>
<p>p10050 SERVO_AC, VECTOR_AC</p>	<p>SI Motion PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1) / SI Ps F-DI über P1</p>	<p>Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin</p>
<p>r10051.0...2 SERVO_AC, VECTOR_AC</p>	<p>CO/BO: SI Motion Digitaleingänge Status (Prozessor 1) / SI DI Status P1</p>	<p>Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -</p>	<p>Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -</p>	<p>Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -</p>

r10051.0...9	CO/BO: SI TM54F Digitaleingänge Status / SI DI Status		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2893, 2894 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r10052.0	CO/BO: SI Motion Digitalausgänge Status (Prozessor 1) / SI DO Status P1		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r10052.0...3	CO/BO: SI TM54F Digitalausgänge Status / SI DO Status		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r10053.0...3	CO/BO: SI TM54F Digitaleingänge 20 ... 23 Status / SI DI 20...23 Stat		
TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2892 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r10054	SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv / SI Failsafe akt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r10055	SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch / SI Komm_stat antr		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

3.2 SINAMICS-Parameter

r10056.0 TM54F_MA	CO/BO: SI TM54F Status / SI Stat Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p10061 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Passwort Eingabe / SI Passwort Eing Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2891 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p10062 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Passwort neu / SI Passwort neu Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2891 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p10063 TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Passwort Bestätigung / SI Passwort Bestät Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2891 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 hex
p10070 TM54F_MA	SI TM54F Modulkennung / SI Modulkenn Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 4294967295	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r10090[0...3] TM54F_MA, TM54F_SL	SI TM54F Version / SI Version Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p10101 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Wartezeit für Teststopp an DO (Prozessor 2) / SI t_Warte DO P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 4.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]
p10102 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit (Prozessor 2) / SI Mtn F-DI t P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2893, 2894 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 500.00 [ms]
p10106 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2) / SI Qu int Ereig P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10109 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SLP Freifahren F-DI (Prozessor 2) / SI SLP Freif DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10117 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2) / SI DI t_Entpr P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00 [ms]
p10122 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion STO Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI STO F-DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10123	SI Motion SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SS1 F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10124	SI Motion SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SS2 F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10125	SI Motion SOS Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SOS F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10126	SI Motion SLS Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SLS F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10127	SI Motion SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SLS-Gr0 F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10128	SI Motion SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SLS-Gr1 F-DI P2		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	255	0

p10130 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SDI pos F-DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10131 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SDI neg F-DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10132 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SLP Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SLP F-DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10133 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion SLP Positionsbereich Eingangsklemme (Prozessor 2) / SLP Pos F-DI P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10139 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Safe State Signalauswahl (Prozessor 2) / SI Safe State P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2906 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 0001 bin
p10140 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2) / SI F-DI Modus P2 Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin

3.2 SINAMICS-Parameter

p10142[0...5] SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DO Signalquellen (Prozessor 2) / SI F-DO S_q P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: C2(95)	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2907
	Datentyp: Integer16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	15	0
	0		

p10146 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion Test Sensor Rückmeldung (Prozessor 2) / SI Test Sens RM P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: C2(95)	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2892
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	0000 bin
	-		

p10147 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DO Teststopp-Modus (Prozessor 2) / SI F-DO Testmod P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: C2(95)	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	Datentyp: Integer16	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	3	2
	1		

r10149 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2) / SI F-DI Status P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: -	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	-
	-		

p10150 SERVO_AC, VECTOR_AC	SI Motion PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 2) / SI Ps F-DI über P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: C2(95)	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	0000 bin
	-		

r10151.0...2 SERVO_AC, VECTOR_AC	CO/BO: SI Motion Digitaleingänge Status (Prozessor 2) / SI DI Status P2	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Änderbar: -	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	Datentyp: Unsigned32	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Nicht bei Motortyp: -	Max:	Werkseinstellung:
	Min:	-	-
	-		

r10152.0 SERVO_AC, VECTOR_AC	CO/BO: SI Motion Digitalausgänge Status (Prozessor 2) / SI DO Status P2 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p10201 SERVO_840	SI Motion SBT Freigabe / SBT Freigabe Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p10201 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SBT Freigabe / SBT Freigabe Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0000 bin
p10202[0...1] SERVO_840	SI Motion SBT Bremse Auswahl / SBT Bremse Ausw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10202[0...1] SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SBT Bremse Auswahl / SBT Bremse Ausw Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10203 SERVO_840	SI Motion SBT Ansteuerung Auswahl / SBT Ansteuer Ausw Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10203	SI Motion SBT Ansteuerung Auswahl / SBT Ansteuer Ausw		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10204	SI Motion SBT Motortyp / SBT Motortyp		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10204	SI Motion SBT Motortyp / SBT Motortyp		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10208[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Rampenzeit / SBT M_Test t_Rampe		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10208[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Rampenzeit / SBT F_Test t_Rampe		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10208[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Rampenzeit / SBT M_Test t_Rampe		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10208[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Rampenzeit / SBT F_Test t_Rampe		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10209[0...1]	SI Motion SBT Bremse Haltemoment / SBT Bremse M_Halte		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [Nm]

p10209[0...1]	SI Motion SBT Bremse Haltekraft / SBT Bremse F_Halte		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [N]

p10209[0...1]	SI Motion SBT Bremse Haltemoment / SBT Bremse M_Halte		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 60000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [Nm]

p10209[0...1]	SI Motion SBT Bremse Haltekraft / SBT Bremse F_Halte		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 1.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 100000.00 [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 10.00 [N]

p10210[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 1 / SBT M_Test Fakt 1		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.30	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

3.2 SINAMICS-Parameter

p10210[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 1 / SBT F_Test Fakt 1		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.30	Max: 1.00	Werkseinstellung: 1.00

p10210[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 1 / SBT M_Test Fakt 1		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.30	Max: 1.00	Werkseinstellung: 1.00

p10210[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 1 / SBT F_Test Fakt 1		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 0.30	Max: 1.00	Werkseinstellung: 1.00

p10211[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 1 / SBT t_Test Seq 1		
SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 20 [ms]	Max: 10000 [ms]	Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10211[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 1 / SBT t_Test Seq 1		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 20 [ms]	Max: 10000 [ms]	Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10211[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 1 / SBT t_Test Seq 1		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min: 20 [ms]	Max: 10000 [ms]	Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10211[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 1 / SBT t_Test Seq 1		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10212[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 1 / SBT Pos_tol Seq 1		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

p10212[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 1 / SBT Pos_tol Seq 1		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p10212[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 1 / SBT Pos_tol Seq 1		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

p10212[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 1 / SBT Pos_tol Seq 1		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p10218	SI Motion SBT Testmoment Vorzeichen / SBT M_Test Vorz		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

3.2 SINAMICS-Parameter

p10218	SI Motion SBT Testkraft Vorzeichen / SBT F_Test Vorz		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2837
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p10218	SI Motion SBT Testmoment Vorzeichen / SBT M_Test Vorz		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2837
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p10218	SI Motion SBT Testkraft Vorzeichen / SBT F_Test Vorz		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2837
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0	1	0

p10220[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 2 / SBT M_Test Fakt 2		
SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.30	1.00	1.00

p10220[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 2 / SBT F_Test Fakt 2		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.30	1.00	1.00

p10220[0...1]	SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 2 / SBT M_Test Fakt 2		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	0.30	1.00	1.00

p10220[0...1]	SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 2 / SBT F_Test Fakt 2		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.30	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 1.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.00

p10221[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 2 / SBT t_Test Seq 2		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10221[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 2 / SBT t_Test Seq 2		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10221[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 2 / SBT t_Test Seq 2		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10221[0...1]	SI Motion SBT Testdauer Sequenz 2 / SBT t_Test Seq 2		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 20 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1000 [ms]

p10222[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 2 / SBT Pos_tol Seq 2		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

3.2 SINAMICS-Parameter

p10222[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 2 / SBT Pos_tol Seq 2		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: T, U Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p10222[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 2 / SBT Pos_tol Seq 2		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [mm]

p10222[0...1]	SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 2 / SBT Pos_tol Seq 2		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), SERVO_DBSI (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0.001 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 360.000 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 1.000 [°]

p10230[0...5]	BI: SI Motion SBT Steuerwort / SBT STW		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10230[0...5]	BI: SI Motion SBT Steuerwort / SBT STW		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10230[0...5]	BI: SI Motion SBT Steuerwort / SBT STW		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p10230[0...5] SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	BI: SI Motion SBT Steuerwort / SBT STW Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r10231 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion SBT Steuerwort Diagnose / SBT STW Diag Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836, 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r10231 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	SI Motion SBT Steuerwort Diagnose / SBT STW Diag Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836, 2837 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r10234.11...15 HLA, HLA_840, HLA_DBSI	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW3B / SIC S_ZSW3B Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r10234.0...15 SERVO_840	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW3B / SIC S_ZSW3B Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r10234.0...15 SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW3B / SIC S_ZSW3B Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2836 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

p10235	CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW3B / SCC S_STW3B		
SERVO_840	Änderbar: T, U	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2837
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

p10235	CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW3B / SCC S_STW3B		
SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2837
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	-	-	0

r10240	SI Motion SBT Testmoment Diagnose / SBT M_Test Diag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r10240	SI Motion SBT Testkraft Diagnose / SBT F_Test Diag		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r10241	SI Motion SBT Lastmoment Diagnose / SBT M_Last Diag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

r10241	SI Motion SBT Lastkraft Diagnose / SBT F_Last Diag		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2836
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min:	Max:	Werkseinstellung:
	- [N]	- [N]	- [N]

r10242	SI Motion SBT Zustand Diagnose / SBT Zustand Diag		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 16	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p10250	CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B / SCC S_STW1B		
SERVO_840	Änderbar: T, U Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
p10250	CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B / SCC S_STW1B		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0
r10251.8...12	CO/BO: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B Diagnose / SCC S_STW1B Diag		
HLA_840, SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
r10251.8...12	CO/BO: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B Diagnose / SCC S_STW1B Diag		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -
p60000	PROFIdrive Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / PD n_Bezug f_Bezug		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 6.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]

3.2 SINAMICS-Parameter

p60000	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz / v_Bezug f_Bezug		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin), SERVO_DBSI (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.60 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 700.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [m/min]

p60000	PROFIdrive Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / PD n_Bezug f_Bezug		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 6.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 3000.00 [1/min]

p60000	PROFIdrive Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz / PD v_Bezug f_Bezug		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 0.60 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 600.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 120.00 [m/min]

p60022	PROFIsafe Telegrammauswahl / Ps Telegr_ausw		
HLA, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min: 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 903	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 0

p60122	IF1 PROFIdrive SIC/SCC Telegrammauswahl / IF1 SIC/SCC Telegr		
HLA, HLA_840, HLA_DBSI, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, SERVO_DBSI, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min: 700	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: 999

r61000[0...239]	PROFINET Name of Station / PN Name of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

r61001[0...3]	PROFINET IP of Station / PN IP of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PN CBE20), CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung: -

Anhang A

A.1 Liste der Abkürzungen

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Einspeisemodul für Antriebe
AP	Anwenderprogramm	
AS	Automatisierungssystem	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Amerikanische Code Norm für den Informationsaustausch
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Anwender-Schaltkreis
ASUP	Asynchrones Unterprogramm	
AUTO		Betriebsart "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Hilfsfunktionen
AWL	Anweisungsliste	
BA	Betriebsart	
BAG	Betriebsartengruppe	
BERO	Berührungsloser Endschalter mit rückgekoppelter Oszillation	
BI	Binector Input	
BHG	Bedienhandgerät	
BICO	Binector Connector	Verschaltungstechnik beim Antrieb
BIN	Binary Files	Binärdateien
BIOS	Basic Input Output System	
BKS	Basis-Koordinatensystem	
BO	Binector Output	
BTSS	Bedientafelschnittstelle	
CAD	Computer-Aided Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Compile-Zyklen
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Computerunterstützte numerische Steuerung
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Zentrale Rechneinheit
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Checksummenprüfung

Anhang A

A.1 Liste der Abkürzungen

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
CRT	Cathode Ray Tube	Bildröhre
CSB	Central Service Board	PLC-Baugruppe
CTS	Clear To Send	Meldung der Sendebereitschaft bei seriellen Daten-Schnittstellen
CUTCOM	Cutter Radius Compensation	Werkzeuginnenradiuskorrektur
DB	Datenbaustein	Datenbaustein in der PLC
DBB	Datenbaustein-Byte	Datenbaustein-Byte in der PLC
DBW	Datenbaustein-Wort	Datenbaustein-Wort in der PLC
DBX	Datenbaustein-Bit	Datenbaustein-Bit in der PLC
DDE	Dynamic Data Exchange	Dynamischer Datenaustausch
DDS	Drive Data Set	Antriebsdatensatz
DIN	Deutsche Industrie Norm	
DIR	Directory	Verzeichnis
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Antriebsobjekt
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Dynamischer Speicherbaustein
DRF	Differential Resolver Function	Differenzial-Drehmelder-Funktion (Handrad)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Probelauf-Vorschub
DSB	Decoding Single Block	Dekodierungseinzelsatz
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Meldung der Betriebsbereitschaft von seriellen Daten-Schnittstellen
DW	Datenwort	
DWORD	Doppelwort (aktuell 32 Bit)	
E	Eingang	
E/A	Ein-/Ausgabe	
ENC	Encoder	Istwertgeber
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Löschbarer, elektronisch programmierbarer Lesespeicher
EQN		Typbezeichnung eines Absolutwertgebers mit 2048 Sinussignalen/Umdrehung
ESR	Erweitertes Stillsetzen und Rückziehen	
ETC	ETC-Taste	Erweiterung der Softkeyleiste im gleichen Menü
FB	Funktionsbaustein	
FBS	Flachbildschirm	
FC	Function Call	Funktionsbaustein in der PLC
FDD	Feed Disable	Vorschubsperrung
FdStop	Feed Stop	Vorschub Halt
FEPROM	Flash-EPROM	Les- und schreibbarer Speicher
FIFO	First In - First Out	Verfahren, wie Daten in einem Speicher abgelegt und wieder abgerufen werden

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
FIPO	Feininterpolator	
FM	Funktionsmodul	
FM-NC	Funktionsmodul Numerical Control	Numerische Steuerung
FPU	Floating Point Unit	Gleitpunkteinheit
FRA	Frame-Baustein	
FRAME	Datensatz	Koordinatenumrechnung mit den Anteilen Nullpunktverschiebung, Drehung, Skalierung, Spiegelung
FRK	Fräsradiuskorrektur	
FST	Feed Stop	Vorschub Halt
FUP	Funktionsplan (Programmiermethode für PLC)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Broadcast-Telegramm
GD	Globaldaten	
GEO	Geometrie, z. B. Geometrieachse	
GP	Grundprogramm	
GS	Getriebestufe	
GUD	Global User Data	Globale Anwenderdaten
HD	Hard Disk	Festplatte
HEX	Kurzbezeichnung für hexadezimale Zahl	
HiFu	Hilfsfunktion	
HMI	Human Machine Interface	SINUMERIK-Bedienoberfläche
HSA	Hauptspindeltrieb	
HT	Handheld Terminal	Bedienhandgerät
HW	Hardware	
IBN	Inbetriebnahme	
IF	Impulsfreigabe des Antriebsmoduls	
IK (GD)	Implizite Kommunikation (Globale Daten)	
IKA	Interpolative Compensation	Interpolatorische Kompensation
IM	Interface Modul	Anschaltungsbaugruppe
INC	Increment	Schrittmaß
INI	Initializing Data	Initialisierungsdaten
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
ISO	International Standardization Organisation	Internationale Organisation für Normung
JOG	Betriebsart "Jogging"	
KD	Koordinatendrehung	
KDV	Kreuzweiser Datenvergleich	Kreuzweiser Datenvergleich zwischen NC und PLC
K _v	Kreisverstärkungsfaktor	Verstärkungsfaktor des Regelkreises
KOP	Kontaktplan	Programmiermethode für PLC
LCD	Liquid Crystal Display	Flüssigkristallanzeige
LED	Light Emitting Diode	Leuchtdiode
LF	Line Feed	
LMS		Lagermesssystem

Anhang A

A.1 Liste der Abkürzungen

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
LSB	Least Significant Bit	Niederwertiges Bit
LUD	Local User Data	Anwenderdaten
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Hauptprogramm (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Maschinensteuertafel
MD	Maschinendaten	
MDA	Betriebsart "Manual Data Automatic"	Handeingabe
MKS	Maschinen-Koordinatensystem	
MPF	Main Program File	Hauptprogramm (NC-Teileprogramm)
MPI	Multi Point Interface	Mehrpunktfähige Schnittstelle
NC	Numerical Control	Numerische Steuerung
NCK	Numerical Control Kernel	Zentraleinheit der Numerischen Steuerung
NCSD	NC Start Disable	NC Startsperrung
NCU	Numerical Control Unit	Hardware Einheit der NC
NST	Nahtstellen	Nahtstellensignal
NV	Nullpunktverschiebung	
NX	Numerical Extension	Achserweiterungsbaugruppe
OB	Organisationsbaustein in der PLC	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Bedientafel
OPI	Operation Panel Interface	Bedientafel-Anschaltung
OSI	Open Systems Interconnection	Normung für Rechnerkommunikation
OPT	Options	Optionen
PAA	Prozessabbild der Ausgänge	
PAE	Prozessabbild der Eingänge	
P-Bus	Peripheriebus	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Speichersteckkarten Normierung
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Programm Instanz	
PG	Programmiergerät	
PLC	Programmable Logic Control	Speicherprogrammierbare Steuerung
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Programmorganisationseinheit	Einheit im PLC-Anwenderprogramm
PPU	Panel Processing Unit	Steuerung auf Panel-Basis
PTP	Point to Point	Punkt zu Punkt
PZD	Prozessdaten für Antriebe	
QEC	Quadrant Error Compensation	Quadrantenfehler-Kompensation

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
QFK	Quadrantenfehler Kompensation	
RAM	Random Access Memory	Programmspeicher, der gelesen und beschrieben werden kann
REF POINT		Funktion "Referenzpunkt fahren" in der Betriebsart JOG
REPOS		Funktion "Repositionieren" in der Betriebsart JOG
RID	Read In Disable	Einlesesperre
RPA	R-Parameter Active	Speicherbereich in der NC für R-Parameternummern
RPY	Roll Pitch Yaw	Drehungsart eines Koordinatensystems
RTC	Real Time Clock	Echtzeituhr
RTS	Request To Send	Sendeteil einschalten, Steuersignal von seriellen Daten-Schnittstellen
SBL	Single Block	Einzelsatz
SBR	Subroutine	Unterprogramm (PLC)
SBT	Safe Brake Test	Sicherer Bremsentest
SCC	Safety Control Channel	
SD	Setting-Datum	
SDB	System-Datenbaustein	
SDI	Safe Direction	Sichere Bewegungsrichtung
SBT	Safe Brake Test	Sichere Bremsansteuerung
SEA	Setting Data Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Setting-Daten
SERUPRO	Search-Run by Program Test	Suchlauf via Programmtest
SFC	System Function Call	
SGE	Sicherheitsgerichteter Eingang	
SGA	Sicherheitsgerichteter Ausgang	
SH	Sicherer Halt	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Satz ausblenden
SLM	Smart Line Module	
SLP	Safe Limited Position	Sicher begrenzte Position
SLS	Safely Limited Speed	Sicher begrenzte Geschwindigkeit
SM	Schrittmotor	
SOS	Safe Operating Stop	Sicherer Betriebshalt
SS1	Safe Stop 1	Sicherer Stopp 1 (zeitüberwacht, rampenüberwacht)
SS2	Safe Stop 2	Sicherer Stopp 2
SPF	Subprogram file	Unterprogramm (NC)
SPL	Sichere programmierbare Logik	
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung	
SRAM	Static Random Access Memory	Statischer Speicherbaustein
SRK	Schneidenradiuskorrektur	
SSFK	Spindelsteigungsfehlerkompensation	
SSI	Serial Synchron Interface	Serielle synchrone Schnittstelle

Anhang A

A.1 Liste der Abkürzungen

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
STO	Safe Torque Off	Sicher abgeschaltetes Moment
STW	Steuerwort	
SUG	Scheibenumfangsgeschwindigkeit	
SW	Software	
SYF	System Files	Systemdateien
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Synchronaktion
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Kennung für Maschinendaten
TCP	Tool Center Point	Werkzeugspitze
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Kennung für Maschinendaten
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Werkzeugkorrektur
TOA	Tool Offset Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Werkzeugkorrekturen
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Koordinatenumrechnung an Drehmaschinen für Fräsbearbeitung
TTL	Transistor-Transistor-Logik	Schnittstellentyp
UFR	User Frame	Nullpunktverschiebung
UP	Unterprogramm	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Unterbrechungsfreie Stromversorgung	
VDI		Interne Kommunikationsschnittstelle zwischen NC und PLC
VSA	Vorschubantrieb	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Funktion weiches An- und Abfahren
WKS	Werkstück-Koordinatensystem	
WKZ	Werkzeug- Koordinatensystem	
WLK	Werkzeu glängenkorrektur	
WPD	Work Piece Directory	Werkstückverzeichnis
WZ	Werkzeug	
WZV	Werkzeugverwaltung	
WZW	Werkzeugwechsel	
ZWS		Zwischenspeicherplatz
ZOA	Zero Offset Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Nullpunktverschiebungsdaten
ZSW	Zustandswort (des Antriebs)	

Index

A

- AA_OFF_LIMIT
43350, 650
- AA_OFF_MODE
36750, 543
- Ablaufsteuerung Konfiguration
p0869, 973
- Ablösedrehzahl innerer cos phi = 1
p1621[0...n], 1158
- ABS_INC_RATIO
30260, 441
- ABS_INC_RATIO_EDS
31730, 458
- ABSBLOCK_ENABLE
42750, 634
- ABSBLOCK_FUNCTION_MASK
27100, 416
- Abschluss Schnellinbetriebnahme
p3900, 1470, 1471
- Absolutwertgeber linear Messschritte
r0469, 908
r0469[0...2], 908
- Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung
p0422[0...n], 896
- Absolutwertgeber linear Messschritte Faktor
p4630[0...n], 1532
- Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung
p0421[0...n], 896
- Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung
p0423[0...n], 896
- Abtastzeit für Drehzahlermittlung
p0115[0], 822
- Abtastzeit für Zusatzfunktionen
p0115[0], 821, 822
- Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung
r9979, 1825
- Abtastzeiten
r7901[0...81], 1671
- Abtastzeiten für interne Regelkreise
p0115[0...6], 821, 822
- Abtastzeiten Voreinstellung p0115
p0112, 820
- AC_FILTER_TIME
32920, 500
- ACCEL_ORI
21170, 323
- ACCEL_REDUCTION_FACTOR
35230, 525
- ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT
35220, 525
- ACCEL_REDUCTION_TYPE
35242, 526
- ACCEL_TYPE_DRIVE
35240, 526
- ACCESS_ACTIVATE_CTRL_E
51071, 668
- ACCESS_CAL_TOOL_PROBE
51070, 667
- ACCESS_CLEAR_RPA
51046, 664
- ACCESS_EDIT_CTRL_E
51072, 668
- ACCESS_EXEC_CMA
11161, 104
- ACCESS_EXEC_CST
11160, 104
- ACCESS_EXEC_CUS
11162, 104
- ACCESS_HMI_EXIT
9110, 23
- ACCESS_READ_GUD_LUD
51047, 664
- ACCESS_READ_TM
51211, 670
- ACCESS_READ_TM_ALL_PARAM
51198, 669
- ACCESS_RESET_SERV_PLANNER
51235, 674
- ACCESS_SET_ACT_VALUE
51063, 666
- ACCESS_SET_SOFTKEY_ACCESS
51073, 668
- ACCESS_SHOW_SBL2
51044, 664
- ACCESS_TEACH_IN
51045, 664
- ACCESS_TM_MAGAZINE_POS
51225, 673
- ACCESS_TM_TOOL_CREATE
51216, 671
- ACCESS_TM_TOOL_DELETE
51217, 672
- ACCESS_TM_TOOL_LOAD
51218, 672

ACCESS_TM_TOOL_MEASURE	ACCESS_WRITE_SETFRAME
51222, 672	51057, 666
ACCESS_TM_TOOL_MOVE	ACCESS_WRITE_TM_ADAPT
51220, 672	51208, 670
ACCESS_TM_TOOL_REACTIVATE	ACCESS_WRITE_TM_ALL_PARAM
51221, 672	51215, 671
ACCESS_TM_TOOL_UNLOAD	ACCESS_WRITE_TM_ASSDNO
51219, 672	51206, 670
ACCESS_TM_TOOLEEDGE_CREATE	ACCESS_WRITE_TM_EC
51223, 672	51204, 669
ACCESS_TM_TOOLEEDGE_DELETE	ACCESS_WRITE_TM_GEO
51224, 672	51200, 669
ACCESS_WRITE_BASEFRAME	ACCESS_WRITE_TM_GRIND
51053, 665	51199, 669
ACCESS_WRITE_CA_MACH_AUTO	ACCESS_WRITE_TM_NAME
51161, 668	51209, 670
ACCESS_WRITE_CA_MACH_JOG	ACCESS_WRITE_TM_SC
51160, 668	51203, 669
ACCESS_WRITE_CA_TOOL	ACCESS_WRITE_TM_SUPVIS
51162, 669	51205, 670
ACCESS_WRITE_CMA	ACCESS_WRITE_TM_TYPE
11166, 105	51210, 670
ACCESS_WRITE_CST	ACCESS_WRITE_TM_WEAR
11165, 105	51201, 669
ACCESS_WRITE_CUS	ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA
11167, 105	51202, 669
ACCESS_WRITE_CYCFRAME	ACCESS_WRITE_TM_WGROUP
51054, 665	51207, 670
ACCESS_WRITE_EXTRFRAME	ACCESS_WRITE_TOOLFRAME
51055, 665	51058, 666
ACCESS_WRITE_FINE	ACCESS_WRITE_TRAFRAME
51062, 666	51059, 666
ACCESS_WRITE_GUD_LUD	ACCESS_WRITE_UACCESS
51048, 665	11172, 106
ACCESS_WRITE_MACCESS	ACCESS_WRITE_USERFRAME
11171, 106	51060, 666
ACCESS_WRITE_MDI	ACCESS_WRITE_WPC_COUNTER
51075, 668	51074, 668
ACCESS_WRITE_PARTFRAME	ACCESS_WRITE_WPFRAME
51056, 666	51061, 666
ACCESS_WRITE_PRG_COND	Achse Eigenfrequenz A-Seite
51049, 665	p0352[0...n], 880
ACCESS_WRITE_PROGLIST	Achse Eigenfrequenz B-Seite
51064, 667	p0354[0...n], 881
ACCESS_WRITE_PROGRAM	Achse Eigenfrequenz Mitte
51050, 665	p0353[0...n], 881
ACCESS_WRITE_RPA	ACT_POS_ABS
51051, 665	30250, 440
ACCESS_WRITE_SACCESS	ACT_VALUE_SPIND_MODE
11170, 106	51023, 660
ACCESS_WRITE_SEA	ACTNUM_SURF_GROUPS
51052, 665	42473, 624

- Adaption Block aktivieren
p2780[0...5], 1360
- Adaption Faktor übertragen
r2789[0...5], 1361
- Adaption Modus
p2782[0...5], 1360
- Adaption Schwelle oben
p2784[0...5], 1361
- Adaption Schwelle unten
p2783[0...5], 1361
- Adaptionsfaktor oben
p1459[0...n], 1098, 1099
- Adaptionsfaktor unten
p1458[0...n], 1098
- ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE
20610, 301
- ADISPOSA_VALUE
43610, 652
- ADJUST_NUM_AXIS_BIG_FONT
52011, 680
- ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL
11414, 119
- ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY
11412, 119
- ALARM_ROTATION_CYCLE
9056, 21
- Alle Parameter speichern
p0977, 990
- Alle Parameter zurücksetzen und laden
p0976, 990
- ALLOW_G0_IN_G96
20750, 306
- Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle
p4676[0...n], 1538
- Analogsensor Eingang
p4671[0...n], 1537
- Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null
p4672[0...n], 1537
- Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode
p4673[0...n], 1537
- Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null
p4674[0...n], 1537
- Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode
p4675[0...n], 1537
- Analogsensor Konfiguration
p4670[0...n], 1536
- Analogsensor LVDT Konfiguration
p4677[0...n], 1538
- Analogsensor LVDT Phase
p4679[0...n], 1538
- Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis
p4678[0...n], 1538
- Anfahrstrom (Spannungsanhebung) bei Anlauf
p1312[0...n], 1059
- Anfahrstrom (Spannungsanhebung) bei Beschleunigung
p1311[0...n], 1059
- Anfahrstrom (Spannungsanhebung) permanent
p1310[0...n], 1059
- ANIMATION_TIME_DELAY
9104, 22
- Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit
p1236[0...n], 1045
- Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen
p1237[0...n], 1046
- Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration
p1231[0...n], 1044
- Antrieb Betriebsanzeige
r0002, 774
- Antrieb Filtertyp motorseitig
p0230, 847
- Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 778
- Antrieb Parameter zurücksetzen
p0970, 987
- Antriebsdatensatz DDS kopieren
p0819[0...2], 963
- Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl
p0180, 836
- Antriebsgerät Reset
p0972, 989, 990
- Antriebsgerät Zustandswort
r3974, 1473
- Antriebsobjekt aktiv/inaktiv
r0106, 813
- Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren
p0105, 812
- Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig
r7850[0...n], 1668
- Antriebsobjekt einfügen
p9911[0...6], 1820
- Antriebsobjekt Identifikation
r0975[0...10], 990
- Antriebsobjekt löschen
p9912[0...1], 1820
- Antriebsobjekt Parameter speichern
p0971, 989
- Antriebsobjekt Zustandsänderungen
r7872[0...3], 1671
- Antriebsobjekte Anzahl
r0102[0...1], 811

- Antriebsobjekte Funktionsmodul
 - p0108[0...n], 817
 - r0108, 817, 818, 819
- Antriebsobjekte Funktionsmodul 1
 - p0171[0...n], 834
 - r0171, 834, 835
- Antriebsobjekte Funktionsmodul 2
 - p0172[0...n], 835
 - r0172, 835
- Antriebsobjekte Funktionsmodul 3
 - p0173[0...n], 835
 - r0173, 836
- Antriebsobjekte Name
 - p0199[0...24], 838
- Antriebsobjekte Nummern
 - p0101[0...n], 811
- Antriebsobjekte Priorität
 - p7900[0...23], 1671
- Antriebsobjekte Typ
 - p0107[0...n], 813
 - r0107, 814, 815, 816, 817
- Antriebsobjektnummer ändern
 - p9913[0...2], 1820
- Antriebsobjekttakt empfohlen
 - r0116[0...1], 823
- Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
 - r9490, 1748
- Anzahl Indizes für r7853
 - p7852, 1669
- Anzahl zu sichernder Parameter
 - r9409, 1745
- Anzeigewerte Glättungszeitkonstante
 - p0045, 791
- AOP LOCAL/REMOTE
 - p8550, 1677
- APC Differenzdrehzahl Verstärkungsfaktor
 - p3774[0...n], 1450, 1451
- APC Differenzlage Hochpass Zeitkonstante
 - p3767[0...n], 1448
- APC Differenzlage Verstärkungsfaktor
 - p3768[0...n], 1448, 1449
- APC Drehmomentsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
 - p3741[0...n], 1443
- APC Drehmomentsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3740[0...n], 1443
- APC Drehmomentsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
 - p3743[0...n], 1444
- APC Drehmomentsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
 - p3742[0...n], 1444
- APC Drehmomentsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
 - p3745[0...n], 1444
- APC Drehmomentsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3744[0...n], 1444
- APC Drehmomentsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
 - p3747[0...n], 1445
- APC Drehmomentsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
 - p3746[0...n], 1444
- APC Drehmomentsollwertfiltervorbelegung Schwingungseigenfrequenz
 - p3753[0...n], 1446
- APC Drehmomentsollwertfiltervorbelegung Verstärkung
 - p3754[0...n], 1446
- APC Drehzahlgrenze
 - p3778[0...n], 1451
- APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit
 - p3779[0...n], 1452
- APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 2
 - p3708[0...n], 1439
- APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung
 - p3712[0...n], 1439
- APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3711[0...n], 1439
- APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung
 - p3714[0...n], 1440
- APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz
 - p3713[0...n], 1440
- APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung
 - p3722[0...n], 1440
- APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3721[0...n], 1440
- APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung
 - p3724[0...n], 1441
- APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz
 - p3723[0...n], 1440
- APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung
 - p3727[0...n], 1441
- APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3726[0...n], 1441
- APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung
 - p3729[0...n], 1441
- APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz
 - p3728[0...n], 1441
- APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung
 - p3732[0...n], 1442
- APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz
 - p3731[0...n], 1442
- APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung
 - p3734[0...n], 1442

- APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3733[0...n], 1442
- APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung
p3737[0...n], 1443
- APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz
p3736[0...n], 1442
- APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung
p3739[0...n], 1443
- APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz
p3738[0...n], 1443
- APC Filter Aktivierung
p3704[0...n], 1438
- APC Filter Typ
p3705[0...n], 1438
- APC Filterzweig 2 Anzeigewerte
r3772[0...1], 1450
- APC Filterzweig 3 Anzeigewerte
r3773[0...1], 1450
- APC Geberauswahl
p3701, 1437
- APC Geschwindigkeitseingang Skalierung
p3748[0...n], 1445
- APC Geschwindigkeitsgrenze
p3778[0...n], 1451
- APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit
p3779[0...n], 1452
- APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2
p3708[0...n], 1438
- APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung
p3702[0...n], 1437
- APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung
p3760[0...n], 1447
- APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung
p3765[0...n], 1448
- APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit
p3766[0...n], 1448
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung
p3760[0...n], 1447
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung
p3765[0...n], 1447
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit
p3766[0...n], 1448
- APC Unterabtastung Filter 2.x
p3706[0...n], 1438
- APC Unterabtastung Filter 3.x
p3707[0...n], 1438
- Applikationsspezifische Sicht
p0103[0...n], 811
r0103, 812
- APPROACH_FEED
42120, 617
- ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP
10010, 27
- ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE
43300, 649
- AST_MMC_DEFAULT_IS_PCU
54481, 699
- AST_MMC_HANDLER_NAME
54480, 699
- ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL
11612, 129
- ASUP_EDITABLE
11610, 128
- ASUP_START_MASK
11602, 127
- ASUP_START_PRIO_LEVEL
11604, 128
- Aufmagnetisierung Vorhaltezeit Skalierung
p1567[0...n], 1146
- AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1136[0...n], 1026
- AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT
p1137[0...n], 1026
- AUS3 RÜCKLAUFZEIT
p1135[0...n], 1025
- Ausblenddrehzahl 1
p1091[0...n], 1017
- Ausblenddrehzahl 2
p1092[0...n], 1017
- Ausblenddrehzahl 3
p1093[0...n], 1018
- Ausblenddrehzahl 4
p1094[0...n], 1018
- Ausblenddrehzahl Bandbreite
p1101[0...n], 1019
- Ausblendgeschwindigkeit 1
p1091[0...n], 1017
- Ausblendgeschwindigkeit 2
p1092[0...n], 1017
- Ausblendgeschwindigkeit 3
p1093[0...n], 1017
- Ausblendgeschwindigkeit 4
p1094[0...n], 1018
- Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite
p1101[0...n], 1019
- Ausgangsfrequenz geglättet
r0024, 784
- Ausgangsphasenfolge umkehren
p1820[0...n], 1203
- Ausgangsspannung invertieren
p1820[0...n], 1203
- Ausgangsspannung maximal
r0071, 801

- Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
 - p5203, 1572
- Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
 - p5202, 1571
- Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Typ
 - p5201, 1571
- Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
 - p5205, 1573
- Ausgangsspannung-Sollwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
 - p5204, 1572
- Auslastung Abtastzeiten berechnet
 - r9980[0...165], 1825
- Auslastung Abtastzeiten gemessen
 - r9981[0...165], 1825
- Auslastung System
 - r9976[0...7], 1824
- Auslastung System gemessen
 - r9975[0...7], 1824
- Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll
 - p2166[0...n], 1282
- Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern
 - p3238[0...n], 1389
- Ausschaltverzögerung v_ist = v_soll
 - p2166[0...n], 1282
- Aussteuergrad geglättet
 - r0028, 785
- Aussteuergrad maximal
 - p1803[0...n], 1199
- Aussteuergradregler Begrenzung
- Ausgangsspannung
 - p5432[0...1], 1604
- Aussteuergradregler Dynamik
 - p5431, 1604
- Aussteuergradregler Einstellung
 - p5430[0...1], 1604
- Auswahl Antriebsobjekte Typ
 - p0097, 810
- AUTO_GET_TYPE
 - 30552, 450
- AUTO_IPTR_LOCK
 - 22680, 351
- AUTOMATIC_MEM_RECONFIG_FILE
 - 17951, 177
- Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter
 - p0340[0...n], 875
- Automatische Berechnung Parameter
 - p0340[0...n], 874
- Automatische Berechnung Regelungsparameter
 - p0340, 875
- Automatische Bezugswertberechnung sperren
 - p0573, 928
- Autotuning Auswahl
 - p5300[0...n], 1590
- Autotuning Status
 - r5306[0...n], 1591
- AUXFU_ASSIGN_EXTENSION
 - 22020, 336
- AUXFU_ASSIGN_GROUP
 - 22000, 335
- AUXFU_ASSIGN_SIM_TIME
 - 22037, 337
- AUXFU_ASSIGN_SPEC
 - 22035, 336
- AUXFU_ASSIGN_TYPE
 - 22010, 335
- AUXFU_ASSIGN_VALUE
 - 22030, 336
- AUXFU_ASSOC_M0_VALUE
 - 22254, 341
- AUXFU_ASSOC_M1_VALUE
 - 22256, 342
- AUXFU_D_SYNC_TYPE
 - 22250, 341
- AUXFU_DL_SYNC_TYPE
 - 22252, 341
- AUXFU_F_SYNC_TYPE
 - 22240, 340
- AUXFU_GROUP_SPEC
 - 11110, 102
- AUXFU_H_SYNC_TYPE
 - 22230, 340
- AUXFU_H_TYPE_INT
 - 22110, 339
- AUXFU_M_SYNC_TYPE
 - 22200, 339
- AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN
 - 11100, 102
- AUXFU_PREDEF_EXTENSION
 - 22060, 338
- AUXFU_PREDEF_GROUP
 - 22040, 337
- AUXFU_PREDEF_SIM_TIME
 - 22090, 339
- AUXFU_PREDEF_SPEC
 - 22080, 338
- AUXFU_PREDEF_TYPE
 - 22050, 337
- AUXFU_PREDEF_VALUE
 - 22070, 338

AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE	22100, 339	AX_JERK_TIME	32410, 473
AUXFU_S_SYNC_TYPE	22210, 340	AX_JERK_TIME_ADD	32411, 473
AUXFU_T_SYNC_TYPE	22220, 340	AX_JERK_VELO	32437, 476
AVS Reglervorbelegung Schwingungseigenfrequenz	p3752[0...n], 1446	AX_JERK_VELO1	32438, 476
AVS/APC Beschleunigungssensor Hochpass		AX_MASS	32652, 493
Zeitkonstante	p3751[0...n], 1445	AX_MOTION_DIR	32100, 466
AVS/APC Drehzahlistwert Glättungszeit Geber 3/		AX_VELO_LIMIT	36200, 536
Ohne Lastsensor	p3709[0...n], 1439	AXCHANGE_MASK	10722, 89
AVS/APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit		AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN	30550, 450
Geber 3	p3709[0...n], 1439	AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU	30554, 450
AVS/APC Konfiguration	p3700, 1437	AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME	20082, 244
AVS/APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit	p3761[0...n], 1447	AXCONF_CHANAX_NAME_TAB	20080, 244
AVS/APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit	p3761[0...n], 1447	AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB	20050, 242
AVS/APC Motormasse Faktor	p3755[0...n], 1446	AXCONF_GEOAX_NAME_TAB	20060, 242
AVS/APC Motorträgheitsmoment Faktor	p3755[0...n], 1446	AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB	10002, 26
AX_ADJUST_FEED	42121, 617	AXCONF_MACHAX_NAME_TAB	10000, 25
AX_EMERGENCY_STOP_TIME	36610, 540	AXCONF_MACHAX_USED	20070, 243
AX_ESR_DELAY_TIME1	37510, 592	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1	12701, 139
AX_ESR_DELAY_TIME2	37511, 592	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB10	12710, 144
AX_INERTIA	32650, 493	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB11	12711, 145
AX_JERK_DAMP	32414, 473	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB12	12712, 145
AX_JERK_ENABLE	32400, 470	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB13	12713, 146
AX_JERK_FIR_FREQ	32407, 472	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB14	12714, 147
AX_JERK_FIR_ORDER	32408, 472	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB15	12715, 147
AX_JERK_FIR_WINDOW	32409, 472	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB16	12716, 148
AX_JERK_FREQ	32412, 473	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB2	12702, 139
AX_JERK_MODE	32402, 470		

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB3
 12703, 140
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB4
 12704, 141
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB5
 12705, 141
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB6
 12706, 142
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB7
 12707, 142
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB8
 12708, 143
 AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB9
 12709, 144
 AXCT_FUNCTION_MASK
 12760, 149
 AXCT_NAME_TAB
 12750, 148
 AXCT_SWWIDTH
 41700, 615
 AXES_SCALE_ENABLE
 22914, 355
 AXES_SHOW_GEO_FIRST
 51026, 661
 AXIS_FUNCTION_MASK
 19310, 231
 AXIS_LANG_SUB_MASK
 30465, 448
 AXIS_MAX_POWER
 53030, 697
 AXIS_MCS_POSITION
 53220, 697
 AXIS_POWER_RANGE
 53031, 697
 AXIS_USAGE
 52206, 682
 AXIS_USAGE_ATTRIB
 52207, 683
 AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE
 11398, 116

B

BACKLASH
 32450, 477
 BACKLASH_ACT_COMP
 32455, 478
 BACKLASH_DYN
 32456, 478
 BACKLASH_DYN_MAX_VELO
 32457, 478

BACKLASH_FACTOR
 32452, 477
 BACKLASH_MODE
 32454, 477
 BAG_MASK
 11600, 127
 BASE_FUNCTION_MASK
 30460, 446
 Basisabtakzeit Auswahl
 r0111, 819
 Basisabtakzeiten
 r0110[0...2], 819
 Befehlsdatensatz CDS kopieren
 p0809[0...2], 962
 Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl
 p0170, 834
 BERO_DELAY_TIME_MINUS
 31123, 456
 BERO_DELAY_TIME_PLUS
 31122, 456
 Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung
 p1499[0...n], 1116
 Beschleunigungsdrehmoment
 Glättungszeitkonstante
 p1517[0...n], 1121
 Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante
 p1517[0...n], 1121
 Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung
 p1496[0...n], 1114
 Beschleunigungszusatzmoment (geberlos)
 p1611[0...n], 1157
 Bewegende Messung Auswahl
 p1960, 1225
 Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
 p1958[0...n], 1224
 Bewegende Messung Konfiguration
 p1959[0...n], 1224
 Bezugsbeschleunigung
 p2007, 1238, 1239
 Bezugsdrehmoment
 p2003, 1237
 Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz
 p2000, 1235, 1236
 Bezugsdruck
 p2002, 1236
 Bezugsfrequenz
 p2000, 1235
 Bezugsgeschwindigkeit
 p2000, 1235
 Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz
 p2000, 1235, 1236
 p60000, 1856

- Bezugskraft
 p2003, 1237
- Bezugsleistung
 r2004, 1237, 1238
- Bezugsspannung
 p2001, 1236
- Bezugsstrom
 p2002, 1237
- Bezugstemperatur
 p2006, 1238
- Bezugswertänderung Parameter mit
 fehlgeschlagener Berechnung
 r9450[0...29], 1745
- Bezugswinkel
 p2005, 1238
- BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
 r9491[0...9], 1749
- BI: 1. Quittieren Störungen
 p2103, 1265
 p2103[0...n], 1266
- BI: 2. Quittieren Störungen
 p2104, 1266
 p2104[0...n], 1266
- BI: 3. Quittieren Störungen
 p2105, 1266
 p2105[0...n], 1267
- BI: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung
 p1235[0...n], 1045
- BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung
 Aktivierung
 p1230[0...n], 1044
- BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0
 p0820[0...n], 963
- BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1
 p0821[0...n], 963
- BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2
 p0822[0...n], 963
- BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3
 p0823[0...n], 964
- BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4
 p0824[0...n], 964
- BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0
 p0810, 962
- BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1
 p0811, 963
- BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren
 p0852, 969
 p0852[0...n], 969
- BI: Braking Module Intern sperren
 p3680, 1435
- BI: Braking Module Intern Zk-Schnellentladung
 aktivieren
 p3681, 1436
- BI: Braking Module Störung
 p3866[0...7], 1466
- BI: Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung
 p3865[0...7], 1466
- BI: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
 aktivieren
 p3863, 1466
- BI: Bypass Rückmeldung Synchronisation
 abgeschlossen
 p1268, 1052
- BI: Bypass Schalter Rückmeldung
 p1269[0...1], 1052
- BI: Bypass Steuerbefehl
 p1266, 1052
- BI: CAN Statuswort Bit 14
 p8786, 1692
- BI: CAN Statuswort Bit 15
 p8787, 1692
- BI: CAN Statuswort Bit 8
 p8785, 1692
- BI: CU Analogeingang Freigabe Signalquelle
 p0769[0], 957
- BI: CU Analogeingang Signalquelle für invertieren
 p0767[0], 957
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 p0740, 951
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 p0741, 951, 952
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12
 p0742, 952
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13
 p0743, 952
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14
 p0744, 953
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15
 p0745, 953
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 p0738, 950
- BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9
 p0739, 950, 951
- BI: CU Signalquelle für Klemme DO 16
 p0746, 953
- BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 p0740, 951
- BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 p0741, 952
- BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 p0738, 950

- Bl: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p0739, 951
- Bl: Datenidentifikation Steuerung
p1903, 1213
- Bl: Datentransfer bitweise 0 senden
p8500[0...7], 1672
- Bl: Datentransfer bitweise 1 senden
p8501[0...21], 1673
- Bl: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle
p1551[0...n], 1140
- Bl: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten
p1501[0...n], 1117
- Bl: Drehzahlfixwert-Auswahl Bit 0
p1020[0...n], 999
- Bl: Drehzahlfixwert-Auswahl Bit 1
p1021[0...n], 1000
- Bl: Drehzahlfixwert-Auswahl Bit 2
p1022[0...n], 1000
- Bl: Drehzahlfixwert-Auswahl Bit 3
p1023[0...n], 1001
- Bl: Drehzahlregler freigeben
p0856[0...n], 970
- Bl: Drehzahlregler Integrator anhalten
p1476[0...n], 1108
- Bl: Drehzahlregler Integratorwert setzen
p1477[0...n], 1108
- Bl: Dynamische Netzstützung Aktivierung
p5501, 1616
- Bl: EIN/AUS (AUS1)
p0840, 967
p0840[0...n], 967
- Bl: Eingangssignal bitweise 0
p8500[0...7], 1672
- Bl: Eingangssignal bitweise 1
p8501[0...21], 1672
- Bl: Einspeisung Betrieb
p0864, 972
- Bl: Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren
p3533, 1414
- Bl: Einspeisung Motorischen Betrieb sperren
p3532, 1414
- Bl: Energieverbrauch Anzeige freigeben
p0043, 790
- Bl: EPOS Einfachpositionierer Freigabe
p2656, 1348
- Bl: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1)
p2633, 1344
- Bl: EPOS Festanschlag außerhalb
Überwachungsfenster
p2638, 1345
- Bl: EPOS Festanschlag erreicht
p2637, 1345
- Bl: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung
p2662, 1349
- Bl: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung
p2663, 1350
- Bl: EPOS Kraftgrenze erreicht
p2639, 1345
- Bl: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung
p2658, 1349
- Bl: EPOS Messwert gültig Rückmeldung
p2661, 1349
- Bl: EPOS Modulkorrektur Aktivierung
p2577, 1335
- Bl: EPOS Momentengrenze erreicht
p2639, 1346
- Bl: EPOS Nachführbetrieb Anwahl
p2655[0...1], 1348
- Bl: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung
p2659, 1349
- Bl: EPOS Referenzieren Start
p2595, 1338
- Bl: EPOS Referenziertyp Anwahl
p2597, 1338
- Bl: EPOS Referenzpunkt setzen
p2596, 1338
- Bl: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken
p2612, 1341
- Bl: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung
p2604, 1340
- Bl: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus
p2613, 1341
- Bl: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus
p2614, 1341
- Bl: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung
p2575, 1335
- Bl: EPOS Software-Endschalter Aktivierung
p2582, 1336
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl
p2647, 1347
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten
Anwahl
p2653, 1348
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp
p2648, 1347
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Richtungsanwahl negativ
p2652, 1348
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Richtungsanwahl positiv
p2651, 1348
- Bl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Sollwertübernahme Flanke
p2650, 1347

- BI: EPOS Sollwertdirektivvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl
p2649, 1347
- BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung
p2568, 1333
- BI: EPOS STOP-Nocken Minus
p2569, 1334
- BI: EPOS STOP-Nocken Plus
p2570, 1334
- BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle
p2589, 1337
- BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle
p2590, 1337
- BI: EPOS Tippen inkrementell
p2591, 1337
- BI: EPOS Verfahrtauftrag aktivieren (0 -> 1)
p2631, 1344
- BI: EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal)
p2641, 1346
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 0
p2625, 1343
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 1
p2626, 1343
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 2
p2627, 1343
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 3
p2628, 1344
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 4
p2629, 1344
- BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 5
p2630, 1344
- BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal)
p2640, 1346
- BI: Erregung Rückmeldungen Signalquelle
p1645[0...7], 1163
- BI: ESM Aktivierung Signalquelle
p3880, 1468
- BI: ESM Drehrichtung Signalquelle
p3883, 1469
- BI: ESR Reaktion freigeben
p0889, 974
- BI: ESR Trigger
p0890[0...4], 975
- BI: Externe Störung 1
p2106, 1267
p2106[0...n], 1267
- BI: Externe Störung 2
p2107, 1267
p2107[0...n], 1268
- BI: Externe Störung 3
p2108, 1268
p2108[0...n], 1268
- BI: Externe Störung 3 Freigabe
p3111, 1383
p3111[0...n], 1383, 1384
- BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert
p3112, 1384
p3112[0...n], 1384
- BI: Externe Warnung 1
p2112, 1269
p2112[0...n], 1269
- BI: Externe Warnung 2
p2116, 1270
p2116[0...n], 1270
- BI: Externe Warnung 3
p2117, 1270
p2117[0...n], 1270
- BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung
p1545[0...n], 1138
- BI: Fangen Freigabe Signalquelle
p1201[0...n], 1036
- BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC
p0854, 969, 970
p0854[0...n], 969
- BI: Funktionsgenerator Steuerung
p4819, 1557
- BI: Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten
p1501[0...n], 1117
- BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 0
p1020[0...n], 999
- BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 1
p1021[0...n], 999
- BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2
p1022[0...n], 1000
- BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 3
p1023[0...n], 1001
- BI: Geschwindigkeitsregler freigeben
p0856[0...n], 970
- BI: Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten
p1476[0...n], 1107, 1108
- BI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen
p1477[0...n], 1108
- BI: Haltebremse unbedingt öffnen
p0855[0...n], 970
- BI: Haltebremse unbedingt schließen
p0858[0...n], 971
- BI: Hauptschutz schließen
p0870, 974
- BI: Hochlaufgeber aktiv
p2148[0...n], 1276
- BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren
p1141, 1027
p1141[0...n], 1027

- Bl: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren
p1140, 1027
p1140[0...n], 1027
- Bl: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen
p1143[0...n], 1028
- Bl: Hochlaufgeber überbrücken
p1122[0...n], 1024
- Bl: IBN-Tool Schnittstelle Freigabe Signalquelle
p8994[0...1], 1723
- Bl: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
p2080[0...15], 1257
- Bl: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
p2081[0...15], 1258
- Bl: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
p2082[0...15], 1258
- Bl: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
p2083[0...15], 1259
- Bl: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
p2084[0...15], 1259
- Bl: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
p8880[0...15], 1708
- Bl: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
p8881[0...15], 1708
- Bl: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
p8882[0...15], 1708
- Bl: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
p8883[0...15], 1709
- Bl: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
p8884[0...15], 1709
- Bl: Inselnetz Synchronisierung Signalquellen
p5583[0...2], 1628
- Bl: Kaskadenregelung Steuerwort
p2369, 1313
- Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)
p0844, 968
- Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1
p0844[0...n], 967
- Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2
p0845[0...n], 968
- Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)
p0848, 968
- Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1
p0848[0...n], 968
- Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2
p0849[0...n], 969
- Bl: Kraftgrenze variabel/fest Signalquelle
p1551[0...n], 1140
- Bl: Langstator Signalquelle 1 Geber entparken
p3876, 1468
- Bl: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen
p3871, 1467
- Bl: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber
p3873, 1467
- Bl: Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
p0895[0...n], 976
- Bl: LR Freigabe 1
p2549, 1328
- Bl: LR Freigabe 2
p2550[0...n], 1328
- Bl: LR Lageistwert setzen Aktivierung
p2514[0...3], 1318
- Bl: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke)
p2730[0...3], 1360
- Bl: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)
p2512[0...3], 1318
- Bl: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv
p2552, 1328
- Bl: LR Meldung Festanschlag erreicht
p2553, 1329
- Bl: LR Meldung Sollwert steht
p2551, 1328
- Bl: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv
p2554, 1329
- Bl: LR Messtasterauswertung aktivieren
p2509[0...3], 1317
- Bl: LR Messtasterauswertung Auswahl
p2510[0...3], 1317
- Bl: LR Messtasterauswertung Flanke
p2511[0...3], 1317
- Bl: LR Referenzmarkensuche aktivieren
p2508[0...3], 1317
- Bl: Mot_temp Stromreduktion sperren Signalquelle
p5388, 1597
- Bl: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert)
p2144[0...n], 1275
- Bl: Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung
p1279[0...3], 1054
- Bl: Motorhaltebremse öffnen
p1218[0...1], 1041
- Bl: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse geschlossen
p1222, 1041
- Bl: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse offen
p1223, 1042
- Bl: Motorhaltebremse schließen bei Stillstand
p1224[0...3], 1042

- BI: Motorhaltebremse sofort schließen
p1219[0...3], 1041
- BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik
p1041[0...n], 1004
- BI: Motorpotenziometer Invertierung
p1039[0...n], 1003
- BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen
p1043[0...n], 1004
- BI: Motorpotenziometer Sollwert höher
p1035[0...n], 1002
- BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer
p1036[0...n], 1002
- BI: Motorumschaltung Rückmeldung
p0828[0...n], 965
- BI: Motorumschaltung Schützrückmeldung
p0831[0...15], 965
- BI: Netz Leistungsschalter Freigabe
p5483, 1613
- BI: Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle
p5571, 1627
- BI: Netzschütz Rückmeldung
p0860, 971
- BI: Netzstatikregelung Aktivierung
p5401[0...1], 1599
- BI: Netzstatikregelung Unsymmetrie Aktivierung
p5591, 1630
- BI: Netzüberwachung Aktivierung
p5541, 1622
- BI: NICHT-Verknüpfung Eingang
p2822[0...3], 1362
- BI: Nullmarken freigeben
p1035, 1002
- BI: ODER-Verknüpfung Eingänge
p2816[0...1], 1362
- BI: Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung
p1812, 1202
- BI: Parkende Achse Anwahl
p0897, 977
- BI: Quittieren aller Störungen
p2102, 1265
- BI: Recorder Trigger 1 Signalquellen
p6998[0...4], 1640
- BI: Richtung negativ sperren
p1110[0...n], 1020
- BI: Richtung positiv sperren
p1111[0...n], 1020
- BI: Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle
p0266[0...7], 855
- BI: Selbstständige Quittierung unterdrücken
p3116, 1385
- BI: SI Motion SBT Steuerwort
p10230[0...5], 1852, 1853
- BI: SI Motion Teststopp Signalquelle
p9705, 1795
- BI: SI Motion Zwangsdynamisierung F-DO
Signalquelle
p10007, 1829
- BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit)
p9621, 1790
- BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor
Module)
p9821, 1814
- BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control
Unit)
p9620[0...7], 1789
- BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SS1 (Control Unit)
p9620[0...7], 1789
- BI: SI TM54F Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO
Signalquelle
p10007, 1829
- BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral
p4038, 1482
- BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 1 dezentral
p4039, 1483
- BI: Smart/Basic Line Module Betrieb
p0874, 974
- BI: Sollwert 2 Freigabe
p1152, 1031
- BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren
p1142, 1028
p1142[0...n], 1027
- BI: Sollwert Invertierung
p1113[0...n], 1020
- BI: Spannungsgeregelter Betrieb Sperre
p3513, 1408
- BI: Statikrückführung Freigabe
p1492[0...n], 1113
- BI: Steuerungshoheit sperren
p0806, 962
- BI: Stromhystereseregler Betriebsart
p5451, 1607
- BI: Sync-Netz-Antrieb Freigabe
p3802[0...n], 1452
- BI: Systemdruck vorhanden
p0864, 972
- BI: TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082[0...1], 1498
- BI: TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067[0...1], 1493
- BI: TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069[0...1], 1494
- BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 1480

- Bl: TB30 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 1480
- Bl: TB30 Signalquelle für Klemme DO 2
p4032, 1481
- Bl: TB30 Signalquelle für Klemme DO 3
p4033, 1481
- Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0
p2220[0...n], 1296
- Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1
p2221[0...n], 1296
- Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2
p2222[0...n], 1297
- Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3
p2223[0...n], 1297
- Bl: Technologieregler Freigabe
p2200[0...n], 1292
- Bl: Technologieregler Integrator anhalten
p2286[0...n], 1307
- Bl: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
höher
p2235[0...n], 1298
- Bl: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
tiefer
p2236[0...n], 1299
- Bl: Tippen Bit 0
p1055[0...n], 1007
- Bl: Tippen Bit 1
p1056[0...n], 1007
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4030, 1480
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4031, 1480
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 1483
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11
p4041, 1484
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12
p4042, 1484
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13
p4043, 1484
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14
p4044, 1485
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15
p4045, 1485
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16
p4086, 1498
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17
p4087, 1498
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18
p4088, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19
p4089, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4032, 1481
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20
p4090, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21
p4091, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22
p4092, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23
p4093, 1499
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4033, 1481
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4
p4034, 1481
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5
p4035, 1481
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6
p4036, 1482
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7
p4037, 1482
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 1482
- Bl: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p4039, 1483
- Bl: TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082[0...1], 1498
- Bl: TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067[0...1], 1493
- Bl: TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069[0...1], 1494
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 1483
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11
p4041, 1484
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 1482
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p4039, 1483
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 1480
- Bl: TM31 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 1480
- Bl: TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle
p4067[0], 1493
- Bl: TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe
p4069[0], 1494
- Bl: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4038, 1482
- Bl: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4039, 1483
- Bl: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4040, 1484

- BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4041, 1484
- BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren
p1502[0...n], 1117
- BI: Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset
p1550[0...n], 1139
- BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset
p1550[0...n], 1139
- BI: UND-Verknüpfung Eingänge
p2810[0...1], 1361
- BI: UTC PING Synchronisation
p3104, 1382
- BI: WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt
p1207, 1038
- BI: WEA Modifikation Einspeisung
p1208[0...1], 1038
- BI: Webserver Schnittstelle Freigabe Signalquelle
p8984[0...1], 1723
- BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle
p4655, 1535
p4655[0...2], 1534
- BI: Zentraler Messtaster Synchronisationssignal
Signalquelle
p0681, 944
- BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9498[0...29], 1751
- BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9499[0...29], 1751
- BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten
p9495, 1749
- BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten
p9496, 1750
- BICO Verschaltungen zu deaktivierten
Antriebsobjekten Anzahl
p9497, 1750
- BICO Zähler Antriebsobjekt
r3979, 1474
- BICO Zähler Gerät
r3978, 1473
- BICO Zähler Topologie
r3977, 1473
- BICO-Verschaltungen Anzahl
r9481, 1746
- BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter
r9482[0...n], 1746
- BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter
r9483[0...n], 1747
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen
p9484, 1747
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl
r9485, 1748
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster
Index
r9486, 1748
- BIOS/EEPROM-Daten Version
r0198[0...2], 838
- Blindstromwert geglättet
r0029, 786
- Blinken Funktion
p9211, 1724
- Blinken Komponentenummer
p9210, 1724
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK
51028, 661
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK_JS
51024, 661
- BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen
Antrieben
r9492[0...9], 1749
- BO: Ausgangssignal bitweise 0
r8510.0...7, 1675
- BO: Ausgangssignal bitweise 1
r8511.0...21, 1675
- BO: Braking Module Intern Übertemperatur
Abschaltung
r3688, 1437
- BO: Braking Module Sperre/Quittierung
r3861.0...7, 1465
- BO: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
r3864.0...7, 1466
- BO: Datentransfer bitweise 0 empfangen
r8510.0...7, 1675
- BO: Datentransfer bitweise 1 empfangen
r8511.0...21, 1675
- BO: Digital Braking Module Störung
r3686, 1436
- BO: Digital Braking Module Uce-Störung
r3689, 1437
- BO: Digital Braking Module Vorwarnung I2t-
Abschaltung
r3685, 1436
- BO: Digital Braking Module Vorwarnung
Übertemperatur
r3687, 1436
- BO: Digitaleingänge Status invertiert
r4023.0...1, 1477
- BO: Drehz_reg_opt Status
r1979.0...12, 1229
- BO: Einspeisung Stromgrenze Status Anzeige
r3536.0...4, 1415

- BO: ESR Zustandswort
r0887.0...13, 974
- BO: Funktionsgenerator Statussignal
r4806.0, 1556
- BO: IF1 Konnektor-Binektor-Wandler
Binektorausgang
r2094.0...15, 1262
r2095.0...15, 1262
- BO: IF1 PROFIdrive PZD Zustand
r2043.0...2, 1243
- BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise
r2090.0...15, 1261
- BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise
r2091.0...15, 1261
- BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise
r2092.0...15, 1261
- BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise
r2093.0...15, 1262
- BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler
Binektorausgang
r8894.0...15, 1711
r8895.0...15, 1712
- BO: IF2 PZD Zustand
r8843.0...2, 1696
- BO: IF2 PZD1 empfangen bitweise
r8890.0...15, 1710
- BO: IF2 PZD2 empfangen bitweise
r8891.0...15, 1710
- BO: IF2 PZD3 empfangen bitweise
r8892.0...15, 1711
- BO: IF2 PZD4 empfangen bitweise
r8893.0...15, 1711
- BO: Master/Slave Zwischenkreisspannungs-
Überwachung Status
r3575.0...2, 1419
- BO: Parkende Achse Zustandswort
r0896.0, 976
- BO: PolID elastizitätsbasiert Status
r3097.0...31, 1381
- BO: POWER ON Verzögerungssignal
r9935.0, 1823
- BO: Rückkühlanlage Steuerwort
r0265.0...3, 854
- BO: Rückkühlanlage Zustandswort
r0267.0...7, 855
- BO: SI Diagnose
r9776.0...2, 1809
r9776.0...3, 1809
- BO: Spindel Zusatztemperatur Status
r4104.0...2, 1506
- BO: Steuerungshoheit aktiv
r0807.0, 962
- BO: TB30 Digitaleingänge Status invertiert
r4023.0...3, 1478
- BO: TM120 Temperatursauswertung Status
r4104.0...7, 1507
- BO: TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten
intern
r4094.0...23, 1500
- BO: TM150 Temperatursauswertung Status
r4104.0...23, 1507
- BO: TM31 Temperatursauswertung Status
r4104.0...1, 1507
- BO: TM41 Digitaleingänge Status invertiert
r4023.0...11, 1478
- BO: Variable Meldfunktion Ausgangssignal
r3294.0...2, 1391
- BO: VSM Temperatursauswertung Status
r3664.0...1, 1431
- Bootloader Version
r0197[0...1], 838
- BOP Antriebsobjekt nach Hochlauf
p0008, 778
- BOP Anzeigefilter
p0004, 777
- BOP Benutzerdefinierte Liste
p0013[0...49], 781
- BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren
p0016, 781
- BOP Betriebsanzeige Auswahl
p0005[0...1], 777
- BOP Betriebsanzeige Modus
p0006, 777
- BOP Hintergrundbeleuchtung
p0007, 778
- BOP Passwort Bestätigung (p0013)
p0012, 780
- BOP Passwort Eingabe (p0013)
p0011, 780
- BOP Zugriffsstufe
p0003, 776, 777
- BRAKE_MODE_CHOICE
36600, 540
- Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module
p3860, 1465
- Braking Module Intern Einsatzschwelle
Bremschopper
p3683, 1436
- Braking Module Intern Zk-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3682, 1436
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3862, 1466

- Bremschopper Bremswiderstand kalt
p1360, 1068
- Bremschopper Einsatzschwelle
p1362[0...1], 1068
- Bremschopper Widerstand Unsymmetrie
p1364, 1068
- Bremse Ausführung
p0550[0...n], 926
- Bremse Codenummer
p0551[0...n], 926
- Bremse Haltedrehmoment
p0553[0...n], 926
- Bremse Maximaldrehzahl
p0552[0...n], 926
- Bremse Trägheitsmoment
p0554[0...n], 927
- Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung
p1278, 1054
- Bürstenlose Erregung Bemessungsstrom
p0690[0...n], 945
- Bürstenlose Erregung Erregerwiderstand
p0698[0...n], 946
- Bürstenlose Erregung Induktivität d-Achse gesättigt
p0693[0...n], 945
- Bürstenlose Erregung Polpaarzahl
p0697[0...n], 946
- Bürstenlose Erregung Übersetzungsverhältnis
p0696[0...n], 946
- Bypass Drehzahlschwelle
p1265, 1051
- Bypass Konfiguration
p1260, 1051
- Bypass Schalter Überwachungszeit
p1274[0...1], 1053
- Bypass Totzeit
p1262[0...n], 1051
- Bypass Umschaltquelle Konfiguration
p1267, 1052
- Bypass Verzögerungszeit
p1264, 1051
- C**
- CADAPT_INPUT
16502, 167
- CADAPT_INPUT_AX
16504, 168
- CADAPT_INPUT_VALUE_1
16506, 169
- CADAPT_INPUT_VALUE_2
16507, 169
- CADAPT_MODE
16501, 167
- CADAPT_OUTPUT
16503, 168
- CADAPT_OUTPUT_AX
16505, 168
- CADAPT_OUTPUT_VALUE_1
16508, 169
- CADAPT_OUTPUT_VALUE_2
16509, 169
- CAN Abort Connection Option Code
p8641, 1682
- CAN Antriebsobjekt Server SDO
p8612[0...1], 1681
- CAN Bearbeitungszeit minimal
r8739, 1689
- CAN Bit Timing selection
p8623[0...7], 1682
- CAN Bitrate
p8622, 1681
- CAN Clear Bus Off Error
p8608[0...1], 1680
- CAN COB-ID Emergency Message
p8603, 1679
- CAN Device Module Zuordnung
r8743[0...7], 1690
- CAN Device Type
r8600, 1679
- CAN Diagnosis Hardware
r8680[0...36], 1682
- CAN Drehzahlumrechnungsfaktor
p8798[0...1], 1693
- CAN Error Behaviour
p8609[0...1], 1680
- CAN Error Register
r8601, 1679
- CAN First Server SDO
r8610[0...1], 1680
- CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit
r8750[0...15], 1691
- CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit
r8760[0...14], 1691
- CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit
r8751[0...15], 1691
- CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit
r8761[0...14], 1691
- CAN Halteoptionscode
p8791, 1692
- CAN Identity Object
r8607[0...3], 1680
- CAN Life Guarding
p8604[0...1], 1680

- CAN NMT Zustand nach Hochlauf
p8684, 1682
- CAN NMT Zustände
p8685, 1683
- CAN Node-ID
p8620, 1681
- CAN Node-ID wirksam
r8621, 1681
- CAN PDO Mapping Konfiguration
p8744, 1690
- CAN PDO verfügbar Anzahl
r8742[0...1], 1690
- CAN Pre-defined Error Field
p8611[0...82], 1681
- CAN Producer Heartbeat Time
p8606, 1680
- CAN Receive Mapping für RPDO 1
p8710[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 2
p8711[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 3
p8712[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 4
p8713[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 5
p8714[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 6
p8715[0...3], 1685
- CAN Receive Mapping für RPDO 7
p8716[0...3], 1686
- CAN Receive Mapping für RPDO 8
p8717[0...3], 1686
- CAN Receive PDO 1
p8700[0...1], 1683
- CAN Receive PDO 2
p8701[0...1], 1683
- CAN Receive PDO 3
p8702[0...1], 1683
- CAN Receive PDO 4
p8703[0...1], 1684
- CAN Receive PDO 5
p8704[0...1], 1684
- CAN Receive PDO 6
p8705[0...1], 1684
- CAN Receive PDO 7
p8706[0...1], 1684
- CAN Receive PDO 8
p8707[0...1], 1684
- CAN RPDO Überwachungszeit
p8699, 1683
- CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch
p8790, 1692
- CAN SYNC-Object
p8602, 1679
- CAN Transmit Mapping für TPDO 1
p8730[0...3], 1688
- CAN Transmit Mapping für TPDO 2
p8731[0...3], 1688
- CAN Transmit Mapping für TPDO 3
p8732[0...3], 1688
- CAN Transmit Mapping für TPDO 4
p8733[0...3], 1689
- CAN Transmit Mapping für TPDO 5
p8734[0...3], 1689
- CAN Transmit Mapping für TPDO 6
p8735[0...3], 1689
- CAN Transmit Mapping für TPDO 7
p8736[0...3], 1689
- CAN Transmit Mapping für TPDO 8
p8737[0...3], 1689
- CAN Transmit PDO 1
p8720[0...4], 1686
- CAN Transmit PDO 2
p8721[0...4], 1686
- CAN Transmit PDO 3
p8722[0...4], 1687
- CAN Transmit PDO 4
p8723[0...4], 1687
- CAN Transmit PDO 5
p8724[0...4], 1687
- CAN Transmit PDO 6
p8725[0...4], 1687
- CAN Transmit PDO 7
p8726[0...4], 1688
- CAN Transmit PDO 8
p8727[0...4], 1688
- CAN Virtuelle Objekte
p8630[0...2], 1682
- CART_JOG_MODE
42650, 630
- CART_JOG_SYSTEM
21106, 316
- CBE20 Firmware Auswahl
p8835, 1695
- CBE2x DAP ID
r8959, 1720
- CBE2x Default Gateway
p8942[0...3], 1718
- CBE2x Default Gateway actual
r8952[0...3], 1719
- CBE2x DHCP Mode
p8944, 1718
- CBE2x DHCP Mode actual
r8954, 1720

CBE2x IP Address	CC_PROTECT_PAIRS
p8941[0...3], 1718	61516, 746
CBE2x IP Address actual	CC_PROTECT_SAFE_DIR
r8951[0...3], 1719	61517, 746
CBE2x IP Address Remote Controller 1	CC_PROTECT_WINDOW
r8971[0...3], 1722	61519, 746
CBE2x IP Address Remote Controller 2	CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION
r8972[0...3], 1722	61533, 747
CBE2x MAC Address	CC_TDA_PARAM_UNIT
r8955[0...5], 1720	10290, 45
CBE2x Name of Station	CC_TOA_PARAM_UNIT
p8940[0...239], 1718	10292, 45
CBE2x Name of Station actual	CC_VDI_IN_DATA
r8950[0...239], 1719	10400, 55
CBE2x Schnittstellen-Konfiguration aktivieren	CC_VDI_OUT_DATA
p8945, 1719	10410, 56
CBE2x Subnet Mask	CC_VERSION_INFO
p8943[0...3], 1718	18042, 179
CBE2x Subnet Mask actual	CCS_TDA_PARAM_UNIT
r8953[0...3], 1719	10291, 45
CBE2x Subslot Controller-Zuordnung	CCS_TOA_PARAM_UNIT
r8970[0...3], 1722	10293, 46
CBE2x Zyklische Verbindung Diagnose	CEC_0
r8957[0...5], 1720	41320, 605
CBE2x Zyklische Verbindung Zustand	CEC_1
r8956[0...1], 1720	41321, 606
CC_ASSIGN_FASTOUT_MASK	CEC_BAS_0
10420, 56	41330, 606
CC_COLLISION_WIN	CEC_BAS_1
63544, 766	41331, 606
CC_HW_DEBUG_MASK	CEC_BAS_STORE_0
10430, 56	41335, 606
CC_MASTER_AXIS	CEC_BAS_STORE_1
63540, 764	41336, 606
CC_OFFSET_MASTER	CEC_CALC
63545, 766	41355, 607
CC_POSITION_TOL	CEC_CALC_ADD
63541, 765	41356, 608
CC_PROTECT_A_DBD_INDEX	CEC_COMP_0
61534, 747	41340, 607
CC_PROTECT_ACCEL	CEC_COMP_1
63514, 764	41341, 607
CC_PROTECT_DIR_IS_REVERSE	CEC_COMP_STORE_0
61532, 747	41350, 607
CC_PROTECT_MASTER	CEC_COMP_STORE_1
63542, 765	41351, 607
CC_PROTECT_OFFSET	CEC_ENABLE
61518, 746	32710, 494
CC_PROTECT_OPTIONS	CEC_MAX_SUM
61535, 747	32720, 495
63543, 765	CEC_MAX_VELO
	32730, 495

CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC 32711, 494	CI: Datentransfer wortweise 0 senden p8502, 1674
CEC_TABLE_ENABLE 41300, 604	CI: Datentransfer wortweise 1 senden p8503, 1674
CEC_TABLE_WEIGHT 41310, 605	CI: Datentransfer wortweise 2 senden p8504, 1674
CENTRAL_LUBRICATION 12300, 138	CI: Datentransfer wortweise 3 senden p8505, 1675
CFG_STOP_ARRAY 42220, 620	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung p1540[0...n], 1136
CFG_STOP_ARRAY_MASK 42224, 620	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten Skalierung p1541[0...n], 1136
CFG_STOP_MASK 42222, 620	CI: Drehmomentgrenze oben p1522[0...n], 1125
CHAN_NAME 20000, 241	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung p1528[0...n], 1130
CHANGE_LANGUAGE_MODE 9100, 22	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset p1552[0...n], 1140, 1141
CHBFRAME_POWERON_MASK 24004, 357	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch p1522[0...n], 1125
CHBFRAME_RESET_MASK 24002, 356	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung p1528[0...n], 1130
CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS 20200, 275	CI: Drehmomentgrenze unten p1523[0...n], 1127
CHFRND_MODE_MASK 20201, 275	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung p1529[0...n], 1131
CHSFRAME_POWERON_MASK 24008, 358	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset p1554[0...n], 1141, 1142
CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK 24007, 357	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch p1523[0...n], 1126
CHSFRAME_RESET_MASK 24006, 357	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung p1529[0...n], 1131
CI: Adaption Faktor Signalquelle p2788[0...5], 1361	CI: Drehmomentsollwert p1503[0...n], 1117
CI: APC Beschleunigungssensor Eingang p3750[0...n], 1445	CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung p1052[0...n], 1007
CI: APC Geschwindigkeitswert extern Eingang p3749[0...n], 1445	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung p1051[0...n], 1006
CI: Ausblenddrehzahl Skalierung p1098[0...n], 1018	CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung p1088[0...n], 1016
CI: Ausblendgeschwindigkeit Skalierung p1098[0...n], 1018	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung p1085[0...n], 1014
CI: Beschleunigungsvorsteuerung p1495[0...n], 1114	CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse p1475[0...n], 1107
CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 16 Bit p8746[0...15], 1690	CI: Drehzahlregler Drehzahlwert Eingang p1440[0...n], 1089
CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 32 Bit p8748[0...7], 1691	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 p1155[0...n], 1031
CI: cos phi-Anzeige Spannung Signalquelle p3474[0...3], 1405	
CI: cos phi-Anzeige Strom Signalquelle p3473[0...3], 1405	

- CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2
p1160[0...n], 1031
- CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert
p1478[0...n], 1109
- CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung
p1479[0...n], 1109
- CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal
p1455[0...n], 1096, 1097
- CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung
p1466[0...n], 1104
- CI: Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang
p1437[0...n], 1088
- CI: Drehzahlsollwert 2
p2154[0...n], 1278
- CI: Drehzahlsollwert für Meldungen
p2151[0...n], 1277
- CI: Drehzahlvorsteuerung
p1430[0...n], 1084
- CI: DSC Lageabweichung XERR
p1190, 1034
- CI: DSC Lagereglerverstärkung KPC
p1191, 1034
- CI: DSC Steuerwort DSC_STW
p1194, 1034
- CI: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM
p1195, 1035
- CI: Dynamische Netzstützung FRT- Stromgrenze
Signalquelle
p5520, 1620
- CI: Dynamische Netzstützung Netzfrequenz
Signalquelle
p5519, 1620
- CI: Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel
Signalquelle
p5518, 1619
- CI: Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle
p5504[0...1], 1617
- CI: Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle
p5503[0...1], 1616
- CI: Eingangssignal wortweise 0
p8502, 1674
- CI: Eingangssignal wortweise 1
p8503, 1674
- CI: Eingangssignal wortweise 2
p8504, 1674
- CI: Eingangssignal wortweise 3
p8505, 1675
- CI: Einspeisung Blind-/Scheinstromgrenze
Skalierung
p3524[0...2], 1412
- CI: Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung
p3612, 1421
- CI: Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert
p3611, 1421
- CI: Einspeisung Stromgrenze generatorisch
Skalierung
p3529, 1414
- CI: Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung
p3528, 1413
- CI: Einspeisung Stromregler P-Verstärkung
Skalierung
p3616, 1422
- CI: Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil
Skalierung
p3604, 1420
- CI: Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung
Skalierung
p3561, 1417
- CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung (normiert)
p3519[0...3], 1409
- CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung (unnormiert)
p3520[0...3], 1410
- CI: Einspeisung Zusatzwirkstrom
p3515, 1409
- CI: Einspeisung Zwischenkreisspannung
Zusatzsollwert
p3511, 1408
- CI: EPOS Geschwindigkeitsoverride
p2646, 1347
- CI: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert
p2657, 1349
- CI: EPOS LU/Umdrehung LU/mm
p2593, 1337
- CI: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt
p2594[0...2], 1338
- CI: EPOS Messwert Referenzieren
p2660, 1349
- CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle
p2598[0...3], 1338
- CI: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle
p2578, 1335
- CI: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle
p2579, 1335
- CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Beschleunigungsoverride
p2644, 1346
- CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Geschwindigkeitssollwert
p2643, 1346
- CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-
Anpassung
p2654, 1348

- CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Positionssollwert
p2642, 1346
- CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Verzögerungsoverride
p2645, 1347
- CI: Erregerstromistwert Signalquelle
p1640[0...n], 1162
- CI: ESM Sollwert TB30/TM31 Analogeingang
p3886, 1469
- CI: ESM Sollwert TM31 Analogeingang
p3886, 1469
- CI: Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion
p1542[0...n], 1137
- CI: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion
p1542[0...n], 1137
- CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle
p0480, 911
p0480[0...2], 911
- CI: Gegensystemregler Phasenstrom Skalierung
p3636[0...2], 1424
- CI: Gegensystemregler Sollwert-Zeiger
p3641[0...1], 1426
- CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung
p1052[0...n], 1007
- CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung
p1051[0...n], 1006
- CI: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
p1088[0...n], 1016
- CI: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
p1085[0...n], 1014
- CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
1
p1155[0...n], 1031
- CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
2
p1160[0...n], 1032
- CI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert
p1478[0...n], 1109
- CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
Adaptionssignal
p1455[0...n], 1096
- CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung
p1466[0...n], 1104
- CI: Geschwindigkeitssollwert 2
p2154[0...n], 1278
- CI: Geschwindigkeitssollwert für Meldungen
p2151[0...n], 1277
- CI: Geschwindigkeitsvorsteuerung
p1430[0...n], 1084
- CI: Hauptsollwert
p1070[0...n], 1009
- CI: Hauptsollwert Skalierung
p1071[0...n], 1009
- CI: Hochlaufgeber Hochlaufzeit Skalierung
p1138[0...n], 1026
- CI: Hochlaufgeber Rücklaufzeit Skalierung
p1139[0...n], 1026
- CI: Hochlaufgeber Setzwert
p1144[0...n], 1028
- CI: I2t Eingangswert Signalquelle
p3240[0...n], 1389
- CI: IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
p2099[0...1], 1263
- CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort
p2061[0...10], 1249
p2061[0...26], 1249
p2061[0...30], 1249
- CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort
p2051[0...11], 1246
p2051[0...24], 1246
p2051[0...27], 1246
p2051[0...31], 1246
p2051[0...4], 1246
p2051[0...9], 1246
- CI: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
p8899[0...1], 1712
- CI: IF2 PZD senden Doppelwort
p8861[0...10], 1701
p8861[0...26], 1701
p8861[0...30], 1701
- CI: IF2 PZD senden Wort
p8851[0...11], 1699
p8851[0...24], 1698
p8851[0...27], 1698
p8851[0...31], 1698
p8851[0...4], 1699
p8851[0...9], 1698
- CI: Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset
p1552[0...n], 1140
- CI: Kraftgrenze oben/motorisch
p1522[0...n], 1124, 1125
- CI: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
p1528[0...n], 1130
- CI: Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset
p1554[0...n], 1141
- CI: Kraftgrenze unten/generatorisch
p1523[0...n], 1126
- CI: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1529[0...n], 1131
- CI: Kraftsollwert
p1511[0...n], 1118
- CI: Kraftsollwert Skalierung
p1512[0...n], 1119

- CI: Lageoffset Inkremental/Absolut
p1200, 1036
- CI: Lageoffset Inkremental/Absolut gültig
p1201[0...n], 1036
- CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
p3872, 1467
- CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
Betrieb mit Geber
p3874, 1467
- CI: Leistungsgrenze
p1555[0...n], 1142
- CI: LR Geschwindigkeitssollwert
p2531, 1323
- CI: LR Lageistwert
p2532, 1323
- CI: LR Lageistwert setzen Setzwert
p2515[0...3], 1318
- CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert
p2513[0...3], 1318
- CI: LR Lageoffset
p2516[0...3], 1319
- CI: LR Lageregler Adaption
p2537, 1325
- CI: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze
Signalquelle
p2541, 1326
- CI: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
Signalquelle
p2541, 1326
- CI: LR Lagesollwert
p2530, 1322
- CI: LR LU/Umdrehung LU/mm
p2555, 1329
- CI: LR Zusatzsollwert Geschwindigkeit
p2695, 1355
- CI: LR Zusatzsollwert Lage
p2694, 1355
- CI: Masse Skalierung Signalquelle
p1497[0...n], 1115
- CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor
p3579, 1420
- CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Auswahl
p3577, 1419
- CI: Master/Slave Wirkstromsollwert
p3570, 1418
- CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer
Auswahl
p3572, 1418
- CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer
Eingang
p3571[0...3], 1418
- CI: Messbuchsen Signalquelle
p0771[0...2], 957
- CI: Minimaldrehzahl Signalquelle
p1106[0...n], 1019
- CI: Minimalgeschwindigkeit Signalquelle
p1106[0...n], 1019
- CI: Motorhaltebremse öffnen Signalquelle Schwelle
p1220, 1041
- CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert
p1042[0...n], 1004
- CI: Motorpotenziometer Setzwert
p1044[0...n], 1005
- CI: Motortemperatur Signalquelle
p0603, 931
- CI: Motortemperatur Signalquelle 2
p0608[0...3], 933
- CI: Motortemperatur Signalquelle 3
p0609[0...3], 933
- CI: Netz PLL2 Spannung Signalquelle
p5574[0...1], 1627
- CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung
dynamisch
p5408, 1600
- CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert
p5406[0...1], 1600
- CI: Netzstatikregelung Spannung Signalquelle
p5404[0...1], 1599
- CI: Netzstatikregelung Spannungsregelung
Signalquelle
p5425[0...1], 1603
- CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
dynamisch
p5418, 1602
- CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik
Zusatzsollwert
p5416[0...1], 1601
- CI: Netzstatikregelung Strom Signalquelle
p5403[0...1], 1599
- CI: Netzstatikregelung Unsymmetrie Sollwerte
Signalquellen
p5590[0...8], 1629
- CI: PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen
Signalquelle
p2045, 1244
- CI: Recorder Trigger 2 Signalquelle
p6994[0...2], 1635
- CI: Reibkennlinie Drehzahlwert Signalquelle
p3848[0...n], 1465
- CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B
p10250, 1855
- CI: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW3B
p10235, 1854

- CI: Statik Kompensationsdrehmoment
p1486[0...n], 1112
- CI: Stillstandserkennung Schwellwert
p1225, 1042
- CI: Stromgrenze Skalierung Signalquelle
p0641[0...n], 939
- CI: Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter
Eigenfrequenz Tuning
p1655[0...4], 1165
- CI: Systemdruck extern
p0246, 850
- CI: TB30 Analogausgänge Signalquelle
p4071[0...1], 1494
- CI: Technologieregler Ausgang Skalierung
p2296[0...n], 1308
- CI: Technologieregler Begrenzung Offset
p2299[0...n], 1309
- CI: Technologieregler Istwert
p2264[0...n], 1303
- CI: Technologieregler Kp-Adaption Eingangswert
Signalquelle
p2310, 1310
- CI: Technologieregler Kp-Adaption Skalierung
Signalquelle
p2315, 1311
- CI: Technologieregler Maximalbegrenzung
Signalquelle
p2297[0...n], 1309
- CI: Technologieregler Minimalbegrenzung
Signalquelle
p2298[0...n], 1309
- CI: Technologieregler Sollwert 1
p2253[0...n], 1301
- CI: Technologieregler Sollwert 2
p2254[0...n], 1301
- CI: Technologieregler Tn-Adaption Eingangswert
Signalquelle
p2317, 1311
- CI: Technologieregler Vorsteuersignal
p2289[0...n], 1307
- CI: TM31 Analogausgänge Signalquelle
p4071[0...1], 1494
- CI: TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1
p1155, 1031
- CI: TM41 Gebernachbildung Lagesollwert
p4420, 1529
- CI: Trafo Primärspannung Signalquelle
p5487[0...3], 1614
- CI: Trägheitsmoment Skalierung Signalquelle
p1497[0...n], 1115
- CI: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig
p1330[0...n], 1062
- CI: U/f-Steuerung Winkelsollwert
p1356[0...n], 1067
- CI: Variable Meldefunktion Eingangssignal
Signalquelle
p3291[0...2], 1390
- CI: Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle
p0682, 944
- CI: Zusatzdrehmoment 1
p1511[0...n], 1118, 1119
- CI: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung
p1512[0...n], 1119
- CI: Zusatzdrehmoment 2
p1513[0...n], 1120
- CI: Zusatzdrehmoment 3
p1569[0...n], 1146
- CI: Zusatzflusssollwert
p1571[0...n], 1147
- CI: Zusatzkraft 1
p1511[0...n], 1119
- CI: Zusatzkraft 1 Skalierung
p1512[0...n], 1119
- CI: Zusatzkraft 2
p1513[0...n], 1120
- CI: Zusatzkraft 3
p1569[0...n], 1147
- CI: Zusatzsollwert
p1075[0...n], 1010
- CI: Zusatzsollwert Skalierung
p1076[0...n], 1010
- CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung (normiert)
p3519[0...3], 1410
- CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung
(unnormiert)
p3520[0...3], 1410
- CI: Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert
p3511, 1408
- CIRCLE_ERROR_CONST
21000, 308
- CIRCLE_ERROR_FACTOR
21010, 309
- CIRCLE_RAPID_FEED
55230, 723
- CLAMP_POS_TOL
36050, 533
- CLAMP_POS_TOL_TIME
36051, 533
- CLAMPING_TOLERANCE
53250, 698
- CLC_ACTIVE_AFTER_RESET
62524, 754
- CLC_ANALOG_INPUT
62502, 748

CLC_AXNO 62500, 747	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt r0836.0...3, 966
CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT 62523, 753	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam r0050.0...3, 793
CLC_OFFSET_ASSIGN_ANAOUT 62522, 753	CO/BO: Bypass Steuer-/Zustandswort r1261.0...12, 1051
CLC_PROG_ORI_ANGLE_AC_PARAM 62530, 755	CO/BO: CAN Steuerwort r8795.0...15, 1693
CLC_PROG_ORI_AX_MASK 62528, 754	CO/BO: CU Digitaleingänge Status r0722.0...21, 948 r0722.0...22, 948
CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE 62529, 754	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert r0723.0...21, 948 r0723.0...22, 949
CLC_SENSOR_ACCEL_LIMIT 62517, 752	CO/BO: CX Digitaleingänge Status r0722.0...17, 948
CLC_SENSOR_FILTER_TIME 62525, 754	CO/BO: CX Digitaleingänge Status invertiert r0723.0...17, 948
CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT 62505, 748	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort r0835.0...12, 966 r0835.2, 966
CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME 62521, 753	CO/BO: Digitaleingänge Status r4022.0...1, 1476
CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL 62520, 752	CO/BO: Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswort r5522.0...3, 1620
CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT 62504, 748	CO/BO: Dynamische Netzstützung Zustandswort r5502.0...4, 1616
CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT 62506, 748	CO/BO: Einspeisung gesamt Betrieb r0873, 974
CLC_SENSOR_VELO_LIMIT 62516, 751	CO/BO: Einspeisung Zustandswort r3405.0...7, 1397 r3405.7, 1397
CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1 62511, 751	CO/BO: EPOS Betriebsart aktuell r2669, 1350
CLC_SENSOR_VELO_TABLE_2 62513, 751	CO/BO: EPOS Zustandswort 1 r2683.0...14, 1353
CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1 62510, 750	CO/BO: EPOS Zustandswort 2 r2684.0...15, 1353
CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_2 62512, 751	CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrtsatz r2670.0...15, 1350
CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK 62508, 749	CO/BO: Erregung Steuerwort r1648.0...11, 1163
CNC_SHOPFLOOR_MGMT_SW_MASK 19630, 236	CO/BO: Erregung Zustandswort r1649.0...11, 1164
CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort r1239.0...13, 1046	CO/BO: ESM Zustandswort r3889.0...11, 1470
CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt r0837.0...4, 966	CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status r1204.0...15, 1037
CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam r0051.0...4, 793	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status r1205.0...21, 1037
CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort r0863.0...2, 972	
CO/BO: Ausblendband Zustandswort r1099.0, 1019	

- CO/BO: Fehlende Freigaben
 - r0046.0...29, 792
 - r0046.0...30, 791
 - r0046.0...31, 791
- CO/BO: Geber Statuswort
 - r4648.0, 1533
- CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort
 - r1199.0...8, 1036
- CO/BO: Langstator Zustandswort
 - r3875.0...1, 1467, 1468
- CO/BO: Leistungsteil Schütz Eingänge/Ausgänge Status
 - r0256.0...31, 852
- CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1
 - r2527.0...2, 1322
- CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2
 - r2528.0...2, 1322
- CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3
 - r2529.0...2, 1322
- CO/BO: LR Zustandswort
 - r2526.0...9, 1321
- CO/BO: Meldungen Zustandswort global
 - r3114.9...11, 1384
- CO/BO: Mot_temp Zustandswort Störungen/Warnungen
 - r5389.0...8, 1597
- CO/BO: Motorhaltebremse Zustandswort
 - r1229.1...11, 1043
- CO/BO: Motorumschaltung Schützrückmeldung Zustandswort
 - r0832.0...15, 965
- CO/BO: Motorumschaltung Zustandswort
 - r0830.0...15, 965
- CO/BO: NAMUR Meldebitleiste
 - r3113.0...15, 1384
- CO/BO: Netz Leistungsschalter Ansteuersignale
 - r5493.0...1, 1615
- CO/BO: Netz PLL2 Statuswort
 - r5572.0...3, 1627
- CO/BO: Netz Synchronisierung Statuswort
 - r5499.0...6, 1616
- CO/BO: Netzstatikregelung Unsymmetrie Zustandswort
 - r5592.0...5, 1630
- CO/BO: Netzstatikregelung Zustandswort
 - r5402.0...6, 1599
- CO/BO: Netzüberwachung Zustandswort
 - r5542.0...14, 1622
- CO/BO: NICHT-Verknüpfung Ergebnis
 - r2823.0...3, 1362
- CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis
 - r2817.0, 1362
- CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv
 - r5613.0...1, 1631
- CO/BO: PollD Diagnose
 - r1992.0...15, 1233
- CO/BO: Recorder Zustandswort
 - r6992.0...15, 1634
- CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort
 - r3840.0...8, 1463
 - r3840.0...9, 1463
- CO/BO: Schreibschutz/Know-how-Schutz Status
 - r7760.0...12, 1660
- CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1
 - r9718.23, 1798, 1799
- CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2
 - r9719.0...31, 1799
- CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale
 - r9723.0...17, 1800, 1801
- CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale (Control Unit)
 - r9722.0...31, 1800
- CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale
 - r9720.0...29, 1799
- CO/BO: SI Motion Digitalausgänge Status (Prozessor 1)
 - r10052.0, 1839
- CO/BO: SI Motion Digitalausgänge Status (Prozessor 2)
 - r10152.0, 1845
- CO/BO: SI Motion Digitaleingänge Status (Prozessor 1)
 - r10051.0...2, 1838
- CO/BO: SI Motion Digitaleingänge Status (Prozessor 2)
 - r10151.0...2, 1844
- CO/BO: SI Motion SCA Statussignal (Control Unit)
 - r9703.0...31, 1795
- CO/BO: SI Motion Statussignale
 - r9721.0...15, 1800
- CO/BO: SI Motion Statussignale (Control Unit)
 - r9721.0...15, 1799, 1800
- CO/BO: SI Safety Control Channel Steuerwort S_STW1B Diagnose
 - r10251.8...12, 1855
- CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW1B
 - r9734.0...15, 1803
- CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW2B
 - r9743.4...15, 1805

CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW3B r10234.0...15, 1853 r10234.11...15, 1853	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Zustandswort r3819.0...7, 1455
CO/BO: SI Status (Control Unit + Hydraulic Module) r9773.0...31, 1809	CO/BO: Systemdruck Zustandswort r0863.0, 972
CO/BO: SI Status (Control Unit + Motor Module) r9773.0...31, 1809	CO/BO: TB30 Digitaleingänge Status r4022.0...3, 1477
CO/BO: SI Status (Control Unit) r9772.0...23, 1808	CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort r2225.0, 1297
CO/BO: SI Status (Gruppe STO) r9774.0...31, 1809	CO/BO: Technologieregler Zustandswort r2349.0...13, 1313
CO/BO: SI Status (Motor Module) r9872.0...24, 1817 r9872.0...26, 1817	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status r4022.0...23, 1476
CO/BO: SI TM54F Digitalausgänge Status r10052.0...3, 1839	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert r4023.0...23, 1477
CO/BO: SI TM54F Digitaleingänge 20 ... 23 Status r10053.0...3, 1839	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status r4022.0...11, 1477
CO/BO: SI TM54F Digitaleingänge Status r10051.0...9, 1839	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status invertiert r4023.0...11, 1478
CO/BO: SI TM54F Status r10056.0, 1840	CO/BO: TM41 Digitaleingänge Status r4022.0...11, 1477
CO/BO: Steuersatz Zustandswort 1 r1838.0...15, 1208	CO/BO: TM41 Gebernachbildung Status r4402.0...2, 1528
CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung r0898.0...13, 978 r0898.0...14, 977	CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis r2811.0, 1362
CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung r0898.0...10, 977	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status r1214.0...15, 1040
CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO r0898.10, 978	CO/BO: XIST1_ERW Status r4654.0, 1534 r4654.0...16, 1534
CO/BO: Steuerwort Antriebsobjekt 1 r0898.0...15, 977	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung r0899.0...13, 978 r0899.0...15, 978, 979
CO/BO: Steuerwort BOP r0019.0...14, 782	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung r0899.0...12, 978, 979
CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler r1406.4...15, 1071 r1406.8...12, 1071	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO r0899.7...9, 979
CO/BO: Steuerwort Geschwindigkeitsregler r1406.8...12, 1071	CO/BO: Zustandswort Antriebsobjekt 1 r0899.0...15, 978
CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal r1198.0...15, 1035	CO/BO: Zustandswort Datenidentifikation r1949.0...1, 1221
CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen r2138.7...15, 1274	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler r1407.0...26, 1071 r1407.0...27, 1072
CO/BO: Störungen/Warnungen Triggerwort r2129.0...15, 1272	CO/BO: Zustandswort Geschwindigkeitsregler r1407.0...26, 1072
CO/BO: Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswort r5452.0...3, 1607	CO/BO: Zustandswort Regelung r0056.0...13, 793 r0056.0...15, 793 r0056.1...15, 793
CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Steuerwort r3803.0, 1453	CO/BO: Zustandswort Regler r1407.0...20, 1071

- CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1
r2139.0...15, 1274
- CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2
r2135.0...15, 1273
- CO/BO: Zustandswort Stromregler
r1408.0...15, 1072
r1408.0...9, 1072
- CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1
r2197.1...13, 1290, 1291
- CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2
r2198.4...12, 1291
- CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3
r2199.0...11, 1291, 1292
r2199.0...14, 1292
- CO/BO: Zustandswort Zwischenkreisregelung
r3405.1...8, 1397
- CO: Ankerkurzschluss extern Zustand
r1238, 1046
- CO: APC Differenzlage Drehmomentsollwert
r3769, 1449
- CO: APC Differenzlage Kraftsollwert
r3769, 1449
- CO: APC Drehzahlwert
r3771[0...1], 1450
- CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte
r3777[0...1], 1451
- CO: APC Geschwindigkeitswert
r3771[0...1], 1449
- CO: APC Lastdrehzahl
r3770, 1449
- CO: APC Lastgeschwindigkeit
r3770, 1449
- CO: Ausgangsfrequenz
r0066, 797
- CO: Ausgangssignal wortweise 0
r8512, 1676
- CO: Ausgangssignal wortweise 1
r8513, 1676
- CO: Ausgangssignal wortweise 2
r8514, 1676
- CO: Ausgangssignal wortweise 3
r8515, 1677
- CO: Ausgangsspannung
r0072, 801
- CO: Ausgangsspannung geglättet
r0025, 784
- CO: Ausgangsstrom maximal
r0067, 798
- CO: Aussteuergrad
r0074, 802
- CO: Aussteuergradregler Ausgang
r5433, 1604
- CO: Beschleunigungskraft
r1518[0...1], 1122
- CO: Beschleunigungsmoment
r1518[0...1], 1121, 1122
- CO: Bezugsbeschleunigung
r2707, 1358
- CO: Bezugsdrehmoment
r2703, 1357
- CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz
r2700, 1356
- CO: Bezugsfrequenz
r2700, 1356
- CO: Bezugsfrequenz aktuell
r2700, 1356
- CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell
r2700, 1356, 1357
- CO: Bezugskraft aktuell
r2703, 1358
- CO: Bezugsleistung
r2704, 1358
- CO: Bezugsspannung
r2701, 1357
- CO: Bezugsstrom
r2702, 1357
- CO: Bezugstemperatur
r2706, 1358
- CO: Bezugswinkel
r2705, 1358
- CO: Blindstromwert
r0076, 803
- CO: Blindstromsollwert
r0075, 802
- CO: Bremschopper Ausgangsspannung
r1363, 1068
- CO: CAN Betriebsart Anzeige
r8762, 1691
- CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 16 Bit
r8745[0...15], 1690
- CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 32 Bit
r8747[0...7], 1690
- CO: CAN Profile Torque Mode I16 Sollwerte
r8797[0], 1693
- CO: CAN Profile Velocity Mode I32 Sollwerte
r8796[0], 1693
- CO: CAN Statuswort
r8784, 1692
- CO: CAN Velocity Mode I16 Sollwert
r8792[0], 1693
- CO: cos phi-Anzeige Istwert
r3496[0...1], 1407
- CO: cos phi-Anzeige Istwert Betrag
r3478[0...1], 1406

- CO: cos phi-Anzeige Istwert Vorzeichen
r3477[0...1], 1405
- CO: CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent
r0755[0], 955
- CO: CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom
aktuell
r0752[0], 955
- CO: Datentransfer wortweise 0 empfangen
r8512, 1676
- CO: Datentransfer wortweise 1 empfangen
r8513, 1676
- CO: Datentransfer wortweise 2 empfangen
r8514, 1676
- CO: Datentransfer wortweise 3 empfangen
r8515, 1677
- CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1
r0479, 911
r0479[0...2], 911
- CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler
r1547[0...1], 1139
- CO: Drehmomentgrenze oben
p1520[0...n], 1123
- CO: Drehmomentgrenze oben gesamt
r1526, 1129
r1534, 1134
- CO: Drehmomentgrenze oben Skalierung
p1524[0...n], 1127
- CO: Drehmomentgrenze oben wirksam
r1538, 1135
- CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch
p1520[0...n], 1122, 1123
- CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset
r1526, 1129
- CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung
p1524[0...n], 1127
- CO: Drehmomentgrenze Offset
p1532[0...n], 1133
- CO: Drehmomentgrenze unten
p1521[0...n], 1124
- CO: Drehmomentgrenze unten gesamt
r1527, 1130
r1535, 1134
- CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung
p1525[0...n], 1128
- CO: Drehmomentgrenze unten wirksam
r1539, 1136
- CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch
p1521[0...n], 1123, 1124
- CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne
Offset
r1527, 1129
- CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch
Skalierung
p1525[0...n], 1128
- CO: Drehmomentistwert
r0080, 806
r0080[0...1], 806
- CO: Drehmomentsollwert
r0079, 805
- CO: Drehmomentsollwert (gesteuert)
r1617, 1158
- CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator
r1651, 1164
- CO: Drehmomentsollwert gesamt
r0079[0...1], 805
- CO: Drehmomentsollwert vor
Drehmomentbegrenzung
r1509, 1118
- CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment
r1508, 1118
- CO: Drehzahlfestsollwert 1
p1001[0...n], 993
- CO: Drehzahlfestsollwert 10
p1010[0...n], 997
- CO: Drehzahlfestsollwert 11
p1011[0...n], 997
- CO: Drehzahlfestsollwert 12
p1012[0...n], 997
- CO: Drehzahlfestsollwert 13
p1013[0...n], 998
- CO: Drehzahlfestsollwert 14
p1014[0...n], 998
- CO: Drehzahlfestsollwert 15
p1015[0...n], 999
- CO: Drehzahlfestsollwert 2
p1002[0...n], 993
- CO: Drehzahlfestsollwert 3
p1003[0...n], 994
- CO: Drehzahlfestsollwert 4
p1004[0...n], 994
- CO: Drehzahlfestsollwert 5
p1005[0...n], 995
- CO: Drehzahlfestsollwert 6
p1006[0...n], 995
- CO: Drehzahlfestsollwert 7
p1007[0...n], 995
- CO: Drehzahlfestsollwert 8
p1008[0...n], 996
- CO: Drehzahlfestsollwert 9
p1009[0...n], 996
- CO: Drehzahlfestsollwert wirksam
r1024, 1001, 1002

- CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam
r1087, 1016
- CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung
p1086[0...n], 1015
- CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam
r1084, 1014
- CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung
p1083[0...n], 1013
- CO: Drehzahlistwert
r0063, 796
r0063[0...2], 796
- CO: Drehzahlistwert geglättet
r0021, 782, 783
r0063, 796
r1445, 1091
- CO: Drehzahlistwert geglättet Meldungen
r2169, 1283
- CO: Drehzahlistwert ungeglättet
r0061, 795
r0061[0...1], 794
r0061[0...2], 794
- CO: Drehzahlregler Drehzahlistwert am
Istwerteingang
r1443, 1090
- CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert
r1438, 1088
- CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2
r1169, 1032
- CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang
r1482, 1111
- CO: Drehzahlregler Kp-Adaption prozentual
r1484, 1111
- CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang
r1481, 1110
- CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang
r1480, 1110
- CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 1105
- CO: Drehzahlregler Referenzmodell
Drehzahlsollwert Ausgang
r1436, 1087
- CO: Drehzahlregler Regeldifferenz
r0064, 797
- CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil
r1454, 1096
- CO: Drehzahlregler Sollwert Summe
r1170, 1032, 1033
- CO: Drehzahlsollwert nach Filter
r0062, 795
- CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung
r1112, 1020
- CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter
r0060, 794
- CO: Drehzahlvorsteuerung
r1432[0...1], 1084
- CO: Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell
r1431, 1084
- CO: Druckistwert A
r0067[0...1], 798
- CO: Druckistwert B
r0068[0...1], 798
- CO: DSC Lagesollwert
r1196, 1035
- CO: Dynamische Netzstützung Ausgang
r5510[0...8], 1618
- CO: Dynamische Netzstützung Blindleistung Anzeige
r5516[0...1], 1619
- CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung
Amplitude
r5511[0...1], 1618
- CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag
r5512[0...1], 1619
- CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/
Gegensystem
r5513[0...3], 1619
- CO: Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/
Beta
r5514[0...1], 1619
- CO: Dynamische Netzstützung Wirkleistung Anzeige
r5515[0...1], 1619
- CO: Eingangsspannung
r0072[0...4], 801
- CO: Eingangsspannung geglättet
r0025[0...4], 784
- CO: Einspeisung Blindstrom Filter
r3471, 1404
- CO: Einspeisung Eingangsspannung Winkel
r3635, 1424
- CO: Einspeisung Phasenstrom Effektivwert geglättet
r3466[0...2], 1403
- CO: Einspeisung Spannung Alpha/Beta
r3468[0...5], 1404
- CO: Einspeisung Strom Alpha/Beta
r3467[0...3], 1403
- CO: Einspeisung Stromgrenze Anzeige
r3535[0...4], 1415
- CO: Einspeisung Vorsteuerung Leistungsanzeige
r3522, 1411
- CO: Einspeisung Wirkstrom Filter
r3470, 1404
- CO: Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter
Sollwert
r3517, 1409

- CO: Energieanzeige
r0039[0...2], 790
- CO: EPOS Abstand Referenznocken und Nullmarke
r2680, 1352
- CO: EPOS Auftrag aktuell
r2675, 1351
- CO: EPOS Auftragsmodus aktuell
r2677, 1352
- CO: EPOS Auftragsparameter aktuell
r2676, 1352
- CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell
r2673, 1351
- CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert
p2692, 1355
- CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition
r2678, 1352
- CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert
p2691, 1355
- CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam
r2681, 1352
- CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert
r2666, 1350
- CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell
r2672, 1351
- CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert Feinauflösung
r2697, 1356
- CO: EPOS Korrekturwert
r2685, 1353
- CO: EPOS Kraftbegrenzung wirksam
r2686[0...1], 1353
- CO: EPOS Kraftsollwert
r2687, 1354
- CO: EPOS Lagesollwert
r2665, 1350
- CO: EPOS Lagesollwert Feinauflösung
r2696, 1356
- CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam
r2686[0...1], 1354
- CO: EPOS Momentensollwert
r2687, 1354
- CO: EPOS Position Festsollwert
p2690, 1354
- CO: EPOS Positionsrückmeldung Anzeige
r2689[0...1], 1354
- CO: EPOS Positionssollwert aktuell
r2671, 1351
- CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert
p2599, 1339
- CO: EPOS Restweg
r2682, 1352
- CO: EPOS Software-Endschalter Minus
p2580, 1335
- CO: EPOS Software-Endschalter Plus
p2581, 1336
- CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert
r2667, 1350
- CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell
r2674, 1351
- CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert
p2693, 1355
- CO: Erregerstromsollwert
r1626[0...1], 1159
- CO: Erregerstromüberwachung Ausgang
r1644, 1163
- CO: Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung
r1543, 1137
- CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung
r1543, 1137
- CO: Feldschwächregler Ausgang
r1597, 1154
- CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang
r1593[0...1], 1153
- CO: Festwert 1 [%]
p2900, 1363
p2900[0...n], 1362
- CO: Festwert 2 [%]
p2901, 1363
p2901[0...n], 1363
- CO: Festwert F [N]
p2930[0...n], 1366
- CO: Festwert M [Nm]
p2930[0...n], 1366
- CO: Festwerte [%]
r2902[0...14], 1364
- CO: Flussistwert
r0084, 808
r0084[0...1], 808
- CO: Flusssollwert
p1570[0...n], 1147
r0083, 808
- CO: Flusssollwert gesamt
r1598, 1154
- CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal
r4818, 1557
- CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
r4817, 1557
- CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion
Ausgangssignal
r4834[0...4], 1560
- CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort
r0497[0...2], 919
- CO: Geber Diagnosesignal High-Wort
r0499[0...2], 919

- CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort
r0498[0...2], 919
- CO: Geberlageistwert Gn_XIST1
r0482, 912
r0482[0...2], 912
- CO: Geberlageistwert Gn_XIST2
r0483, 913
r0483[0...2], 912
- CO: Geberzustandswort Gn_ZSW
r0481, 912
r0481[0...2], 911
- CO: Gegensystemregler Stellgröße
r3642[0...1], 1427
- CO: Gegensystemregler Stromistwert
r3638[0...3], 1425
- CO: Gegensystemregler Stromsollwert
r3637[0...3], 1424
- CO: Gesamt Masse
r1493, 1113
- CO: Gesamtsollwert wirksam
r1078, 1010, 1011
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 1
p1001[0...n], 993
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 10
p1010[0...n], 996
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 11
p1011[0...n], 997
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 12
p1012[0...n], 997
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 13
p1013[0...n], 998
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 14
p1014[0...n], 998
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 15
p1015[0...n], 998
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 2
p1002[0...n], 993
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 3
p1003[0...n], 994
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 4
p1004[0...n], 994
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 5
p1005[0...n], 994
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 6
p1006[0...n], 995
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 7
p1007[0...n], 995
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 8
p1008[0...n], 996
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 9
p1009[0...n], 996
- CO: Geschwindigkeitsfestsollwert wirksam
r1024, 1001
- CO: Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam
r1087, 1015, 1016
- CO: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
p1086[0...n], 1015
- CO: Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam
r1084, 1013, 1014
- CO: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
p1083[0...n], 1013
- CO: Geschwindigkeitsistwert geglättet
r0021, 782, 783
r0063, 796
r1445, 1091
- CO: Geschwindigkeitsistwert geglättet Meldungen
r2169, 1283
- CO: Geschwindigkeitsistwert ungeglättet
r0061, 795
r0061[0...1], 794
- CO: Geschwindigkeitsregler D-Anteil Ausgang
r1483, 1111
- CO: Geschwindigkeitsregler
Geschwindigkeitssollwert
r1438, 1088
- CO: Geschwindigkeitsregler
Geschwindigkeitssollwert 1 und 2
r1169, 1032
- CO: Geschwindigkeitsregler I-Anteil Ausgang
r1482, 1111
- CO: Geschwindigkeitsregler I-Kraftausgang
r1482, 1111
- CO: Geschwindigkeitsregler Kp-Adaption prozentual
r1484, 1112
- CO: Geschwindigkeitsregler P-Anteil Ausgang
r1481, 1110
- CO: Geschwindigkeitsregler PID Ausgang
r1480, 1110
- CO: Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang
r1480, 1110
- CO: Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang
r1481, 1111
- CO: Geschwindigkeitsregler Referenzmodell
Geschw_sollwert Ausgang
r1436, 1087
- CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz
r0064, 796, 797
- CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil
r1454, 1095, 1096
- CO: Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe
r1170, 1032, 1033
- CO: Geschwindigkeitssollwert nach Filter
r0062, 795

- CO: Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung
r1112, 1020
- CO: Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter
r0060, 793, 794
- CO: Geschwindigkeitsvorsteuerung
r1432[0...1], 1085
- CO: Gleichstrom im Zwischenkreis
r0068, 799
- CO: Hauptsollwert wirksam
r1073, 1009, 1010
- CO: HF Dämpfungsspannung Istwert
r5171, 1570
- CO: HF Damping Module Überlast I2t
r5173, 1570
- CO: HF Temperaturen
r5172[0...3], 1570
- CO: HLA Temperatur
r0037[0...1], 789
- CO: Hochlaufgeber Beschleunigung
r1149, 1029, 1030
- CO: Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang
r1150, 1030
- CO: Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang
r1150, 1030
- CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang
r1119, 1021, 1022
- CO: I_max-Regler Frequenzgang
r1343, 1065
- CO: I2t Integratorwert aktuell
r3244, 1390
- CO: IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
r2089[0...4], 1260
- CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort
r2060[0...18], 1249
r2060[0...2], 1249
r2060[0...30], 1249
- CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort
r2050[0...19], 1245
r2050[0...3], 1245
r2050[0...31], 1245
r2050[0...4], 1245
r2050[0...9], 1245
- CO: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
r8889[0...4], 1710
- CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort
r8860[0...18], 1700
r8860[0...2], 1701
r8860[0...30], 1701
- CO: IF2 PZD empfangen Wort
r8850[0...19], 1697
r8850[0...3], 1698
r8850[0...31], 1697
r8850[0...4], 1698
r8850[0...9], 1697
- CO: Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung
r5582[0...1], 1628
- CO: Isd-Regler Ausgang
r1723, 1181
- CO: Isq-Regler Ausgang
r1718, 1180
- CO: Kennlinie Messung Sollwert
p2926[0...1], 1365
- CO: Kippleistungswert
r1549[0...1], 1139
- CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal
r1548[0...1], 1139
- CO: Kolbenlage bezüglich Kolben-Nullpunkt
r0074, 802
- CO: Kolbenlage Istwert
r0094, 810
- CO: Komponentenummer aktuell
r3132, 1386
- CO: Kraftausnutzung
r0081, 806
- CO: Kraftgrenze oben gesamt
r1534, 1134
- CO: Kraftgrenze oben wirksam
r1538, 1135
- CO: Kraftgrenze oben/motorisch
p1520[0...n], 1122, 1123
- CO: Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset
r1526, 1128, 1129
- CO: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
p1524[0...n], 1127
- CO: Kraftgrenze unten gesamt
r1535, 1134
- CO: Kraftgrenze unten wirksam
r1539, 1136
- CO: Kraftgrenze unten/generatorisch
p1521[0...n], 1123, 1124
- CO: Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset
r1527, 1129
- CO: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1525[0...n], 1128
- CO: Kraftistwert
r0080, 806
r0080[0...1], 805
- CO: Kraftoffset Kraftgrenze
p1532[0...n], 1133

- CO: Kraftsollwert Funktionsgenerator
r1651, 1164
- CO: Kraftsollwert gesamt
r0079, 805
r0079[0...1], 805
- CO: Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung
r1509, 1118
- CO: Längsspannungssollwert
r1732, 1184
r1732[0...1], 1184
- CO: Langstator Kommutierungswinkel 1
p3878, 1468
- CO: Langstator Kommutierungswinkel 2
p3879, 1468
- CO: Lastgetriebe Absolutwert
r2723[0...n], 1359
- CO: Lastgetriebe Lagedifferenz
r2724[0...n], 1359
- CO: Leistungsfaktorwert
r0087, 808
- CO: Leistungsteil Ausgangsstrom maximal
r0289, 857
- CO: Leistungsteil Temperaturen
r0037[0...20], 789
- CO: Leistungsteil Überlast I2t
r0036, 789
- CO: Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur
r0293, 858
- CO: LR Drehzahlsollwert
r2560, 1331
- CO: LR Drehzahlsollwert gesamt
r2562, 1332
- CO: LR Drehzahlvorsteuerwert
r2561, 1331
- CO: LR Geberjustage DDS
p2733[0...n], 1360
- CO: LR Geberjustage Offset
p2525[0...n], 1321
- CO: LR Geschwindigkeitswert
r2522[0...3], 1320
- CO: LR Geschwindigkeitssollwert
r2560, 1331
- CO: LR Geschwindigkeitssollwert gesamt
r2562, 1331
- CO: LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert
r2561, 1331
- CO: LR Kraftvorsteuerwert
r2564, 1332
- CO: LR Lageistwert
r2521[0...3], 1320
- CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwert
r2520[0...2], 1320
- CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze
p2540, 1325
- CO: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
p2540, 1325
- CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil
r2559, 1330
- CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil
r2558, 1330
- CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung
r2557, 1330
- CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung
r2556, 1329
- CO: LR LU/mm
r2524, 1321
- CO: LR LU/Umdrehung
r2524, 1321
- CO: LR Messwert
r2523[0...3], 1321
- CO: LR Momentenvorsteuerwert
r2564, 1332
- CO: LR Schleppabstand aktuell
r2565, 1332
- CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell
r2563, 1332
- CO: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Ausgang
r3578, 1419
- CO: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer
Ausgang
r3573, 1418
- CO: Messgetriebe Geberrohwert absolut
r0486, 914
r0486[0...2], 914
- CO: Messgetriebe Geberrohwert inkrementell
r0485, 913
r0485[0...2], 913
- CO: Messgetriebe Lagedifferenz
r0477, 910
r0477[0...2], 910
- CO: Messtaster Diagnosewort
r0567, 927
- CO: Messtaster Drehzahlistwert
r0586, 929
- CO: Messtaster Geschwindigkeitswert
r0586, 929
- CO: Messtaster Messzeit gemessen
r0587, 929
- CO: Messtaster Pulszähler
r0588, 930
- CO: Messtaster Zeitstempel
r0565[0...15], 927

- CO: Messtaster Zeitstempelbezug
r0566[0...3], 927
- CO: Modulator Mode aktuell
r1809, 1201
- CO: Momentenausnutzung
r0081, 806
- CO: Motorauslastung thermisch
r0034, 788
- CO: Motorhaltebremse Startfrequenz
p1351[0...n], 1067
- CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil
r1771, 1192
- CO: Motormodell Drehzahladaption
Proportionalanteil
r1770[0...2], 1192
- CO: Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor
Hochlaufgeber
r1045, 1005
- CO: Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert
vor Hochlaufgeber
r1045, 1005
- CO: Motorpotenziometer Sollwert nach
Hochlaufgeber
r1050, 1006
- CO: Motortemperatur
r0035, 788
- CO: Netz PLL2 Frequenz
r6311[0...1], 1631
- CO: Netz PLL2 Netzwinkel gemessen
r6316, 1632
- CO: Netz PLL2 Phasenwinkel
r6314, 1632
- CO: Netz PLL2 Spannung geglättet
r6313, 1632
- CO: Netz Synchronisierung Zustand
r5482, 1613
- CO: Netzfrequenz
r0066[0...1], 797
- CO: Netzfrequenz geglättet
r0024, 784
- CO: Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang
r5410, 1600
- CO: Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung
r5411[0...1], 1600
- CO: Netzstatikregelung Netzspannung Betrag
r5444[0...1], 1606
- CO: Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-
Komponente
r5446[0...1], 1606
- CO: Netzstatikregelung Netzstrom Betrag
r5447, 1607
- CO: Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-
Komponente
r5449[0...1], 1607
- CO: Netzstatikregelung Netzwinkel
r5412, 1601
- CO: Netzstatikregelung Sollwert wirksam
r5450[0...5], 1607
- CO: Netzstatikregelung Spannungsregelung
Ausgang
r5429, 1604
- CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang
r5420, 1602
- CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik
Blindleistung
r5422[0...1], 1602
- CO: Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom
r5421[0...1], 1602
- CO: Netzstatikregelung Unsymmetrie Festsollwerte
p5594[0...8], 1630
- CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse
Anzahl
p4688, 1540
p4688[0...2], 1540
- CO: Online / One Button Tuning Dynamik geschätzt
r5274, 1585
- CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U
r7020[0...n], 1642
- CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V
r7021[0...n], 1642
- CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W
r7022[0...n], 1642
- CO: Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal
r7220[0...n], 1652
- CO: Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile
r7000, 1640
- CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Maximum Gleichrichter
r7203[0...n], 1648
- CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Maximum Wechselrichter
r7201[0...n], 1647
- CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft
r7204[0...n], 1648
- CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme
Phase U
r7025, 1642
- CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme
Phase V
r7026, 1643
- CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme
Phase W
r7027, 1643

- CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U
r7231[0...n], 1654, 1655
- CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V
r7232[0...n], 1655
- CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W
r7233[0...n], 1655
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U
r7223[0...n], 1653
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset
r7226[0...n], 1653
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V
r7224[0...n], 1653
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset
r7227[0...n], 1654
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W
r7225[0...n], 1653
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset
r7228[0...n], 1654
- CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V,
W
r7229[0...n], 1654
- CO: Par_schaltg Status Leistungsteile
r7002[0...n], 1641
- CO: Par_schaltg Stromistwert Betrag
r7222[0...n], 1653
- CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r7315[0...n], 1658
- CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 2 Istwert
r7316[0...n], 1658
- CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1
Istwert
r7310[0...n], 1657
- CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2
Istwert
r7311[0...n], 1657
- CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2
r7300[0...n], 1657
- CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3
r7301[0...n], 1657
- CO: Par_schaltg VSM Temperaturistwert
r7306[0...n], 1657
- CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung
Abweichung
r7030[0...n], 1643
- CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung
Abweichung maximal
r7031, 1643
- CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert
r7230[0...n], 1654
- CO: P-Flussregler Ausgang
r1602, 1155
- CO: Phasenstrom Istwert
r0069[0...8], 799
- CO: Phasenstrom Istwert gefiltert
r1369[0], 1068
- CO: PLL VSM Ausgangsspannung
r6313, 1631
- CO: Pollagewinkel elektrisch normiert
r0093, 809
- CO: Prozess-Energieanzeige
r0042[0...2], 790
- CO: Pulsfrequenz
r1801[0...1], 1198
- CO: Pulsverfahren Anregung aktuell
r3374, 1395
- CO: Pulsverfahren Antwort
r1608[0...8], 1156
- CO: Pulsverfahren Antwort Rohwerte
r3375[0...5], 1395
- CO: Pulsverfahren Muster aktuell
r1606, 1156
- CO: Querspannungssollwert
r1733, 1184
r1733[0...1], 1184
- CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang
r5255[0...1], 1580
- CO: Rechteckgeber Diagnose
r4689, 1540
r4689[0...2], 1540
- CO: Recorder Steuerwerk Zustand
r6997, 1640
- CO: Redundante Gebergroblage + CRC
r0484, 913
r0484[0...2], 913
- CO: Reibkennlinie Ausgang
r3841, 1464
- CO: Schlupfkompensation Istwert
r1337, 1063
- CO: SI Motion Diagnose Geberlageistwert GX_XIST1
r9707[0...2], 1795, 1796
- CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit
r9714[0...3], 1798
- CO: SI Motion Diagnose Lageistwert aktuatorseitig
r9712, 1797
- CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig
r9713[0...5], 1797
- CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig
r9712, 1797
- CO: SI Motion SLA Beschleunigung Diagnose
r9789[0...2], 1811
- CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung
wirksam
r9733[0...2], 1803

- CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung
r1114, 1021
- CO: Spindel Analogsensor S1 Messwert
r5002, 1565
- CO: Spindel Digitalsensoren Status
r5003, 1566
- CO: Spindel Eigenschaften/Status
r5000, 1565
- CO: Spindel Spannzustand
r5001, 1565
- CO: Spindel Zusatztemperatur Istwert
r4105, 1507
- CO: Spindel Zusatzwert
r5004, 1566
- CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion
r1490, 1113
- CO: Störcode aktuell
r2131, 1273
- CO: Störpufferänderungen Zähler
r0944, 985
- CO: Störwert aktuell
r3131, 1386
- CO: Stromistwert Betrag
r0068, 798
r0068[0...1], 799
- CO: Stromistwert Betrag geglättet
r0027, 785
- CO: Stromistwert feldbildend
r0076, 803
r0076[0...1], 803
- CO: Stromistwert kraftbildend
r0078[0...1], 804
- CO: Stromistwert momentenbildend
r0078[0...1], 804
- CO: Strommodell Isq nach Istwertnachführung
r1639, 1162
- CO: Strommodell Lastwinkel
r1627, 1160
- CO: Stromsollwert feldbildend
r0075, 802
- CO: Stromsollwert kraftbildend
r0077, 803
- CO: Stromsollwert momentenbildend
r0077, 803, 804
- CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen
r2120, 1271
- CO: Synchronreluktanzmotor Flusskanal
r1568[0...5], 1146
- CO: Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz
r3805, 1453
- CO: Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz
r3812, 1454
- CO: Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz
r3808, 1453
- CO: Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz
r3814, 1454
- CO: Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz
r3804, 1453
- CO: Systemdruck Istwert
r0069, 799
- CO: TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055[0...1], 1489
- CO: TB30 Analogeingänge Eingangsspannung
aktuell
r4052[0...1], 1488
- CO: Technologieregler Ausgang Skalierung
p2295, 1308
- CO: Technologieregler Ausgangssignal
r2294, 1308
- CO: Technologieregler Festwert 1
p2201[0...n], 1292
- CO: Technologieregler Festwert 10
p2210[0...n], 1294
- CO: Technologieregler Festwert 11
p2211[0...n], 1295
- CO: Technologieregler Festwert 12
p2212[0...n], 1295
- CO: Technologieregler Festwert 13
p2213[0...n], 1295
- CO: Technologieregler Festwert 14
p2214[0...n], 1295
- CO: Technologieregler Festwert 15
p2215[0...n], 1296
- CO: Technologieregler Festwert 2
p2202[0...n], 1292
- CO: Technologieregler Festwert 3
p2203[0...n], 1293
- CO: Technologieregler Festwert 4
p2204[0...n], 1293
- CO: Technologieregler Festwert 5
p2205[0...n], 1293
- CO: Technologieregler Festwert 6
p2206[0...n], 1293
- CO: Technologieregler Festwert 7
p2207[0...n], 1294
- CO: Technologieregler Festwert 8
p2208[0...n], 1294
- CO: Technologieregler Festwert 9
p2209[0...n], 1294
- CO: Technologieregler Festwert wirksam
r2224, 1297
- CO: Technologieregler Istwert nach Filter
r2266, 1304

- CO: Technologieregler Istwert skaliert
r2272, 1305
- CO: Technologieregler Kp-Adaption Ausgang
r2316, 1311
- CO: Technologieregler Maximalbegrenzung
p2291, 1307
- CO: Technologieregler Minimalbegrenzung
p2292, 1307
- CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG
r2250, 1300
- CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG
r2245, 1300
- CO: Technologieregler Regeldifferenz
r2273, 1306
- CO: Technologieregler Sollwert nach Filter
r2262, 1303
- CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber
r2260, 1302
- CO: Technologieregler Tn-Adaption Ausgang
r2322, 1313
- CO: Temperatureingang
r0035, 788
- CO: TM120 Temperaturistwert
r4105[0...3], 1507
- CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Maximalwert
r4112[0...2], 1509
- CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert
r4113[0...2], 1509
- CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert
r4114[0...2], 1509
- CO: TM150 Temperaturistwert
r4105[0...11], 1507
- CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status
r4024, 1478
- CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status invertiert
r4025, 1478
- CO: TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055[0...1], 1488
- CO: TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell
r4052[0...1], 1487
- CO: TM31 Temperaturistwert
r4105, 1508
- CO: TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055[0], 1489
- CO: TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell
r4052[0], 1488
- CO: TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1
r0479, 911
- CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1
r0482, 912
- CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2
r0483, 913
- CO: TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW
r0481, 912
- CO: Trafo Gleichanteilsregler Stellgröße
r3652[0...1], 1430
- CO: Trafo Gleichanteilsregler Stromistwert
r3648[0...1], 1429
- CO: Trafo Sekundärspannung
r5498[0...2], 1616
- CO: Trafo Sekundärspannung transformiert
r5488[0...5], 1614
- CO: Trafo Sekundärstrom
r5497[0...1], 1615
- CO: Trägheitsmoment gesamt
r1493, 1113
- CO: Trägheitsmoment gesamt skaliert
r1493, 1113
- CO: Trägheitsmomentschätzer Lastmoment Drehrichtung negativ
p1564[0...n], 1145
- CO: Trägheitsmomentschätzer Lastmoment Drehrichtung positiv
p1563[0...n], 1145
- CO: Trägheitsschätzer Lastkraft Richtung negativ
p1564[0...n], 1145
- CO: Trägheitsschätzer Lastkraft Richtung positiv
p1563[0...n], 1144
- CO: Transformationswinkel
r0094, 810
- CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert
r1348, 1066
- CO: Vdc-Regler Ausgang
r1258, 1050
- CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f)
r1298, 1058
- CO: Ventilschieberlage Spannungsiswert
r0072[0...1], 801
- CO: Ventilschieberlage Spannungssollwert
r0071[0...1], 800
- CO: Ventilschieberlage Spannungssollwert vor Invertierung
r0070[0...1], 800
- CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r3673, 1434
r3673[0...n], 1434

CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert r3674, 1434 r3674[0...n], 1434	CO: Wirkstromistwert r0078, 805
CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert r3671, 1433 r3671[0...n], 1433	CO: Wirkstromsollwert r0077, 804
CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert r3672, 1434 r3672[0...n], 1434	CO: XIST1_ERW Istwert r4653, 1534 r4653[0...2], 1534
CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2 r3661, 1430 r3661[0...n], 1430	CO: Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke r0687[0...7], 944
CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3 r3662, 1431 r3662[0...n], 1431	CO: Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke r0686[0...7], 944
CO: VSM Netzfilter Kapazität r3677[0...2], 1435	CO: Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige r0688, 945
CO: VSM Temperatúrauswertung Status r3664[0...n], 1431	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment r1516, 1121
CO: VSM Temperaturistwert r3666, 1432 r3666[0...n], 1432	CO: Zusatzsollwert wirksam r1077, 1010
CO: VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert r5473[0...n], 1611	CO: Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert r3517, 1409
CO: VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert r5474[0...n], 1611	CO: Zwischenkreisspannung geglättet r0026, 784, 785
CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert r5471[0...n], 1611	CO: Zwischenkreisspannung Istwert r0070, 800
CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert r5472[0...n], 1611	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert r0088, 809
CO: VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2 r5461[0...n], 1609	CO: Zwischenkreisspannungsregelung Vorsteuerung Anzeige r3522[0...4], 1411
CO: VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3 r5462[0...n], 1609	COLLECT_TOOL_CHANGE 20128, 264
CO: VSM2 Temperatúrauswertung Status r5464[0...n], 1610	COLLISION_EXT_AXIS_MASK 37090, 574
CO: VSM2 Temperaturistwert r5466[0...n], 1610	COLLISION_EXT_CFG_MASK 16906, 170
CO: Warncode aktuell r2132, 1273	COLLISION_EXT_FUNCTION_MASK 16900, 169
CO: Warnpufferänderungen Zähler r2121, 1271	COLLISION_EXT_NUM_PACKETS 16905, 170
CO: Winkeldifferenz r1359, 1067	COLLISION_EXT_PREVIEW_STEP 16902, 170
CO: Wirkleistungsistwert r0082, 807 r0082[0...1], 807 r0082[0...2], 807 r0082[0...3], 807	COLLISION_EXT_PREVIEW_TIME 16901, 169
CO: Wirkleistungsistwert geglättet r0032, 787	COLLISION_EXT_STOP_TIME 16904, 170
	COLLISION_EXT_TIMEOUT 16903, 170
	COLLISION_MASK 19830, 241
	COLLISION_PREP_CALC_TIME 10621, 72

COLLISION_SAFETY_DIST
10622, 72

COLLISION_TOLERANCE
10619, 71

COM_IPO_TIME_RATIO
10072, 29

COMM BOARD Diagnosekanal lesen
r8858[0...39], 1700

COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten
r8849[0...139], 1697

COMM BOARD Identifikationsdaten
r8859[0...7], 1700

COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren
p8842, 1696

COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten
p8841[0...239], 1696

COMM BOARD Überwachungszeit
p8840, 1695

COMM BOARD Zustand
r8854, 1700

COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten
r2058[0...139], 1248

COMM INT Identifikationsdaten
r2059[0...7], 1248

COMM INT Überwachungszeit
p2040, 1243

COMM INT Zustand
r2054, 1248

COMP_ADD_VELO_FACTOR
32760, 496

COMP_MASK
19300, 231

COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
10530, 65

COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
10531, 65

COMPAR_THRESHOLD_1
41600, 613

COMPAR_THRESHOLD_2
41601, 614

COMPAR_TYPE_1
10540, 66

COMPAR_TYPE_2
10541, 67

COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT
20170, 270

COMPRESS_CONTUR_TOL
42475, 624

COMPRESS_ORI_ROT_TOL
42477, 625

COMPRESS_ORI_TOL
42476, 624

COMPRESS_POS_TOL
33100, 502

COMPRESS_SMOOTH_FACTOR
20485, 296

COMPRESS_SMOOTH_FACTOR_2
20487, 296

COMPRESS_SPLINE_DEGREE
20486, 296

COMPRESS_VELO_TOL
20172, 271

COMPRESSOR_MODE
20482, 295

CONE_ANGLE
42995, 644

CONST_VELO_MIN_TIME
20500, 297

CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT
21070, 311

CONTOUR_SAMPLING_FACTOR
10682, 76

CONTOUR_TOL
36400, 539

CONTOUR_TUNNEL_REACTION
21060, 310

CONTOUR_TUNNEL_TOL
21050, 310

CONTOURHANDWH_IMP_PER_LATCH
11322, 113

CONTPREC
42450, 622

Control Unit Betriebsanzeige
r0002, 774

Control Unit Firmware-Version
r0018, 781

Control Unit Temperatur
r0037[0...1], 789

CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS
13120, 152

CONVERT_SCALING_SYSTEM
10260, 42

COREFILE_NAME
18930, 226

CORNER_SLOWDOWN_CRIT
42526, 629

CORNER_SLOWDOWN_END
42522, 629

CORNER_SLOWDOWN_OVR
42524, 629

CORNER_SLOWDOWN_START
42520, 629

CORR_TOCARR_LIN_MAX
41612, 614

CORR_TRAFO_DIR_MAX
 41611, 614
 CORR_TRAFO_LIN_MAX
 41610, 614
 CORR_VELO
 32070, 461
 cos phi-Anzeige Glättungszeit
 p3476[0...1], 1405
 cos phi-Anzeige Konfiguration
 p3475[0...1], 1405
 cos phi-Anzeige Strommessung Totzeit
 p3479[0...1], 1406
 COUP_SYNC_DELAY_TIME
 37240, 581
 COUPLE_AXIS_1
 21300, 329
 COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
 21320, 330
 COUPLE_IS_WRITE_PROT_1
 21340, 332
 COUPLE_POS_TOL_COARSE
 37200, 579
 COUPLE_POS_TOL_COARSE_2
 37202, 579
 COUPLE_POS_TOL_FINE
 37210, 579
 COUPLE_POS_TOL_FINE_2
 37212, 580
 COUPLE_RATIO_1
 42300, 621
 COUPLE_RESET_MODE_1
 21330, 331
 COUPLE_VELO_TOL_COARSE
 37220, 580
 COUPLE_VELO_TOL_FINE
 37230, 581
 COUPLING_MODE_1
 21310, 329
 CPREC_WITH_FFW
 20470, 290
 CRIT_SPLINE_ANGLE
 42470, 623
 CTAB_DEFAULT_MEMORY_TYPE
 20905, 308
 CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION
 20900, 307
 CTRLOUT_LIMIT
 36210, 537
 CTRLOUT_LIMIT_TIME
 36220, 537
 CTRLOUT_MODULE_NR
 30110, 437
 CTRLOUT_NR
 30120, 437
 CTRLOUT_TYPE
 30130, 437
 CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren
 p0766[0], 956
 CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
 Ansprechschwelle
 p0761[0], 956
 CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
 Verzögerungszeit
 p0762[0], 956
 CU Analogeingang Fenster zur
 Rauschunterdrückung
 p0768[0], 957
 CU Analogeingang Glättungszeitkonstante
 p0753[0], 955
 CU Analogeingang Kennlinie Wert x1
 p0757[0], 955
 CU Analogeingang Kennlinie Wert x2
 p0759[0], 956
 CU Analogeingang Kennlinie Wert y1
 p0758[0], 955
 CU Analogeingang Kennlinie Wert y2
 p0760[0], 956
 CU Analogeingang Offset
 p0763[0], 956
 CU Analogeingang Simulationsmodus
 p0797[0], 961
 CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
 p0798[0], 961
 CU Analogeingang Typ
 p0756[0], 955
 CU Digitalausgänge invertieren
 p0748, 954
 CU Digitalausgänge Status
 r0747, 953, 954
 CU Digitalausgänge Zugriffshöhe
 r0729, 949, 950
 CU Digitaleingänge Klemmenistwert
 r0721, 947
 CU Digitaleingänge Simulationsmodus
 p0795, 960
 CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
 p0796, 960, 961
 CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit
 p0799[0...2], 961, 962
 CU Eingang oder Ausgang einstellen
 p0728, 949
 CUBIC_SPLINE_BLOCKS
 20160, 270

- CU-LINK Slave Komponentenummer
p0162, 833
- CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL
20602, 299
- CURV_EFFECT_ON_PATH_JERK
20603, 300
- CUTCOM_ACT_DEACT_CTRL
42494, 626
- CUTCOM_CLSD_CONT
42496, 627
- CUTCOM_CORNER_LIMIT
20210, 276
- CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT
20230, 277
- CUTCOM_CUSP_LIMIT
20212, 277
- CUTCOM_DECEL_LIMIT
42528, 629
- CUTCOM_G40_STOPRE
42490, 625
- CUTCOM_INTERS_POLY_ENABLE
20256, 279
- CUTCOM_MAX_DISC
20220, 277
- CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS
20240, 278
- CUTCOM_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
20250, 278
- CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS
20252, 278
- CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT
21080, 311
- CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT
21082, 311
- CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT
21084, 312
- CUTDIRMOD
42984, 643
- CUTMOD_ERR
20125, 263
- CUTMOD_INIT
20127, 264
- CUTMOD_PLANE_TOL
42998, 644
- CUTTING_EDGE_DEFAULT
20270, 279
- CUTTING_EDGE_RESET_VALUE
20130, 264
- CX Digitalausgänge invertieren
p0748, 954
- CX Digitalausgänge Status
r0747, 954
- CX Digitalausgänge Zugriffshoheit
r0729, 950
- CX Digitaleingänge Klemmenistwert
r0721, 947
- CX Digitaleingänge Simulationsmodus
p0795, 960
- CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p0796, 960
- CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p0799[0...2], 961
- CX Eingang oder Ausgang einstellen
p0728, 949
- CYCLES_ONLY_IN_CYCDIR
11626, 130
- ## D
- D_NO_FCT_CYCLE_NAME
11717, 131
- Dämpfung ungerregelte Achse
p0350[0...n], 879
- Datenidentifikation bewegend Konfiguration
p1959[0...n], 1224
- Datenidentifikation ohne Freigabe Aktivierung
p1909, 1213
- Datensatzumschaltung Konfiguration
p0833, 965
- Datentransfer wortweise Skalierung
p8520[0...3], 1677
- Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl
p2039, 1242, 1243
- Debypass Verzögerungszeit
p1263, 1051
- DEFAULT_FEED
42110, 617
- DEFAULT_ROT_FACTOR_R
42150, 619
- DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS
43120, 646
- DEFAULT_SCALE_FACTOR_P
42140, 619
- DEPTH_OF_LOGFILE_OPT
17600, 175
- DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF
17610, 176
- DES_VELO_LIMIT
36520, 540
- DESVAL_DELAY_ENABLE
32890, 498
- DESVAL_DELAY_TIME
32895, 499

- Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW
r0487, 914
r0487[0...2], 914
- Diagnoseattribute Störung
r3122[0...63], 1385
- Diagnoseattribute Warnung
r3123[0...63], 1386
- DIAMETER_AX_DEF
20100, 248
- Digitalausgänge invertieren
p4048, 1486
- Digitalausgänge Status
r4047, 1485
- Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1475
- d-Induktivität Identifikationsstrom
r1933[0...19], 1219
- d-Induktivität identifiziert
r1932[0...19], 1219
- DIR_VECTOR_NAME_TAB
10640, 73
- DISABLE_PLC_START
22622, 351
- DISP_COORDINATE_SYSTEM
52000, 679
- DISP_COORDINATE_SYSTEM_2
52001, 680
- DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT
52010, 680
- DISP_PLANE_MILL
52005, 680
- DISP_PLANE_TURN
52006, 680
- DISP_RES_ANGLE
51020, 660
- DISP_RES_INCH
51010, 659
- DISP_RES_INCH_CUT_RATE
51014, 660
- DISP_RES_INCH_FEED_P_REV
51011, 659
- DISP_RES_INCH_FEED_P_TIME
51012, 659
- DISP_RES_INCH_FEED_P_TOOTH
51013, 660
- DISP_RES_MM
51000, 659
- DISP_RES_MM_CONST_CUT_RATE
51004, 659
- DISP_RES_MM_FEED_PER_REV
51001, 659
- DISP_RES_MM_FEED_PER_TIME
51002, 659
- DISP_RES_MM_FEED_PER_TOOTH
51003, 659
- DISP_RES_ROT_AX_FEED
51022, 660
- DISP_RES_ROT_WO
51019, 660
- DISP_RES_SCALE
51018, 660
- DISP_RES_SPINDLE
51021, 660
- DISPLAY_AXIS
20098, 247
- DISPLAY_FUNCTION_MASK
10284, 44
- DISPLAY_IS_MODULO
30320, 443
- DISPLAY_MODE_POSITION
10136, 37
- DISPLAY_SWITCH_OFF_INTERVAL
9006, 21
- DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl
p9990, 1826
- DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN
10500, 63
- DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT
10510, 64
- DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_IN
10502, 63
- DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_OUT
10512, 64
- DPIO_RANGE_LENGTH_IN
10501, 63
- DPIO_RANGE_LENGTH_OUT
10511, 64
- Drehende Messung Auswahl
p1960, 1225
- Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt
r1973, 1229
- Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
p1958[0...n], 1223
- Drehende Messung Konfiguration
p1959[0...n], 1224
r3928[0...n], 1472
- Drehmomentbildender Strom Begrenzung maximal
r1536[0...1], 1135
- Drehmomentbildender Strom Begrenzung minimal
r1537[0...1], 1135
- Drehmomentistwert geglättet
r0031, 787

- Drehmomentistwertfilter Zeitkonstante
 - p3233[0...n], 1388
- Drehmomentkonstante identifiziert
 - r1937[0...10], 1220
- Drehmomentschwellwert 1
 - p2174[0...n], 1283, 1284
- Drehmomentschwellwert 2
 - p2194[0...n], 1289
- Drehmomentsollwert statisch (geberlos)
 - p1610[0...n], 1156
- Drehsinn
 - p1821[0...n], 1204
- Drehz_reg_opt Drehzahl
 - p1965, 1227
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor
 - p1967, 1227
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell
 - r1968, 1227
- Drehz_reg_opt Sättigungskennlinie Rotorfluss maximal
 - p1974, 1229
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenanzahl ermittelt
 - r1972[0...1], 1228
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt
 - r1970[0...1], 1228
- Drehz_reg_opt Schwingungstest
 - p1441[0...n], 1089, 1090
- Standardabweichung ermittelt
 - r1971[0...1], 1228
- Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt
 - r1969, 1228
- Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus
 - p0492, 916
- Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell
 - r1197, 1035
- Drehzahlistwert 1/min geglättet
 - r0022, 783
- Drehzahlistwert Glättungszeit
 - p1441[0...n], 1089, 1090
- Drehzahlistwert Glättungszeit geberlos
 - p1451[0...n], 1095
- Drehzahlistwert Mittelwertbildung
 - p4685[0...n], 1539
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
 - p1679[0...n], 1175
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
 - p1678[0...n], 1174
- Drehzahlistwertfilter 5 Typ
 - p1677[0...n], 1174
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
 - p1681[0...n], 1175
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
 - p1680[0...n], 1175
- Drehzahlistwertfilter Aktivierung
 - p1413[0...n], 1073
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Dämpfung
 - p1448[0...n], 1093
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Eigenfrequenz
 - p1447[0...n], 1092
- Drehzahlistwertfilter Typ
 - p1446[0...n], 1092
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Dämpfung
 - p1450[0...n], 1094
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Eigenfrequenz
 - p1449[0...n], 1094
- Drehzahlistwertfilter Zeitkonstante
 - p2153[0...n], 1278
- Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration
 - p1409[0...n], 1072
- Drehzahlregelung Konfiguration
 - p1400[0...n], 1069
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben
 - p1465[0...n], 1103
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten
 - p1464[0...n], 1102, 1103
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit
 - p1442[0...n], 1090
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit (geberlos)
 - p1452[0...n], 1095
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert statisch
 - r1444, 1091
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit
 - p1472[0...n], 1106, 1107
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung
 - p1470[0...n], 1106
- Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante
 - p1494[0...n], 1114
- Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben
 - p1461[0...n], 1100
- Skalierung
 - p1461[0...n], 1100
- Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten
 - p1462[0...n], 1101
- Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam
 - r1469, 1105
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben
 - p1457[0...n], 1097, 1098
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten
 - p1456[0...n], 1097

- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten
p1460[0...n], 1099
- Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 1105
- Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung
p1434[0...n], 1086
- Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz
p1433[0...n], 1085
- Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit
p1435[0...n], 1086, 1087
- Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben
Skalierung
p1463[0...n], 1101, 1102
- Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch
p1546, 1138
- Drehzahlschwellwert 1
p2141[0...n], 1274
- Drehzahlschwellwert 2
p2155[0...n], 1279
- Drehzahlschwellwert 3
p2161[0...n], 1279, 1280
- Drehzahlschwellwert 4
p2163[0...n], 1281
- Drehzahlschwellwert 7
p3236[0...n], 1389
- Drehzahlsollwert geglättet
r0020, 782
- Drehzahlsollwert I-Anteil
r1439, 1089
- Drehzahlsollwert Konfiguration
p1189[0...n], 1033
- Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418[0...n], 1077
- Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417[0...n], 1076
- Drehzahlsollwertfilter 1 Typ
p1415[0...n], 1074
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1420[0...n], 1078
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1419[0...n], 1077
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante
p1416[0...n], 1075
- Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1424[0...n], 1080
- Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1423[0...n], 1080
- Drehzahlsollwertfilter 2 Typ
p1421[0...n], 1079
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1426[0...n], 1082
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1425[0...n], 1081
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante
p1422[0...n], 1079
- Drehzahlsollwertfilter Aktivierung
p1414[0...n], 1074
- Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit
p1428[0...n], 1083
- Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante
p1429[0...n], 1083
- DRIFT_ENABLE
36700, 541
- DRIFT_LIMIT
36710, 542
- DRIFT_VALUE
36720, 542
- DRILL_MID_MAX_ECCENT
55489, 729
- DRILL_SPOT_DIST
55490, 729
- DRILL_TAPPING_SET_GG12
55481, 728
- DRILL_TAPPING_SET_GG21
55482, 729
- DRILL_TAPPING_SET_GG24
55483, 729
- DRILL_TAPPING_SET_MC
55484, 729
- DRILL_VELO_LIMIT
35550, 530
- DRIVE_AX_RATIO_DENOM
31050, 453
- DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
31060, 454
- DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
31064, 454
- DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
31066, 454
- DRIVE_CNT
19742, 240
- DRIVE_DIAGNOSIS
13100, 151
- DRIVE_ENC_RATIO_DENOM
31070, 454
- DRIVE_ENC_RATIO_NUMERA
31080, 455
- DRIVE_EXTENSION_MASK
19750, 241
- DRIVE_FUNCTION_MASK
13070, 150
- DRIVE_LOGIC_ADDRESS
13050, 149

- DRIVE_SIGNAL_TRACKING
36730, 543
- DRIVE_TELEGRAM_TYPE
13060, 149
- DRIVE_TYPE_DP
13080, 150
- DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung
r9987[0...7], 1826
- DRIVE-CLiQ Detaildiagnose Einzelverbindung
Fehlerzähler
r9943, 1824
- DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung
r9988[0...7], 1826
- DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige
r0002, 776
- DRIVE-CLiQ Hub Module EEPROM-Daten Version
r0157, 832
- DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED
p0154, 830
- DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version
r0158, 832
- DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentenummer
p0151[0...1], 830
- DRIVE-CLiQ Systemauslastung
r9986[0...7], 1826
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Master
p9915, 1821
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Slave
p9916, 1821
- DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Einzelverbindung
Auswahl
p9942, 1824
- DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Konfiguration
p9938, 1823
- DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Zeitintervall
p9939, 1823
- DRIVE-CLiQ-Diagnose Fehlerzähler Verbindung
r9936[0...199], 1823
- DRIVE-CLiQ-Diagnose Konfiguration
p9937, 1823
- DRIVE-CLiQ-Geber Telegrammwiederholung
p4643[0...n], 1533
- DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentenummer
p7820, 1665
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex/Anzahl
p7822[0...1], 1666
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer
p7821, 1666
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen
r7823[0...254], 1666
- DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen
r7825[0...6], 1666
- Drucksensor A Bezugswert bei 10 V
p0240[0...n], 849
- Drucksensor A Offsetkorrektur
p0241[0...n], 849
- Drucksensor B Bezugswert bei 10 V
p0242[0...n], 849
- Drucksensor B Offsetkorrektur
p0243[0...n], 850
- Drucksensor P Bezugswert bei 10 V
p0244[0...n], 850
- Drucksensor P Offsetkorrektur
p0245[0...n], 850
- DRV_DIAG_DO_AND_COMP_NAMES
9107, 23
- DRY_RUN_FEED
42100, 616
- DRY_RUN_FEED_MODE
42101, 616
- DRYRUN_MASK
10704, 81
- DSC Geberanpassung Faktor
p1193[0...n], 1034
- DSC Geberauswahl
p1192[0...n], 1034
- DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD
p1427[0...n], 1082
- DYN_LIM_MODE
22450, 344
- DYN_LIMIT_RESET_MASK
32320, 470
- DYN_MATCH_ENABLE
32900, 499
- DYN_MATCH_TIME
32910, 499
- DYN_ORI_OFF_ANGLE
21144, 321
- DYN_ORI_OFF_ON
21140, 321
- DYN_ORI_OFF_VEL
21142, 321
- Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung
Skalierungswerte
p5529[0...7], 1622
- Dynamische Netzstützung Hysteresebreite
p5524[0...2], 1620
- Dynamische Netzstützung Kennlinie
Blindstromsollwert
p5506[0...3], 1617

- Dynamische Netzstützung Kennlinie Spannungswerte
p5505[0...3], 1617
- Dynamische Netzstützung Konfiguration
p5500, 1616
- Dynamische Netzstützung Skalierungswerte
p5509[0...14], 1618
- Dynamische Netzstützung Überstrom Grenze
p5523[0...2], 1620
- Dynamische Netzstützung Überstrom Modulator Konfiguration
p5526[0...2], 1621
- Dynamische Netzstützung Überstrom Toleranzbereich
p5525[0...2], 1621
- Dynamische Netzstützung Umschaltung Pulsfrequenz
p5527[0...2], 1621
- Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen
p5508[0...1], 1618
- Dynamische Netzstützung Zeiten
p5507[0...4], 1617
- Dynamische Netzstützung Zeiten Betriebszustand
p5528[0...4], 1621
- E**
- EASY_DRILL_DEEP_DF
55306, 724
- EASY_DRILL_DEEP_FD1
55305, 724
- EASY_DRILL_DEEP_V1
55307, 724
- EASY_DRILL_DEEP_V2
55308, 725
- EASY_DWELL_TIME
55301, 724
- EASY_SAFETY_CLEARANCE
55300, 724
- EASY_THREAD_RETURN_DIST
55309, 725
- EASY_XML_DIAGNOSE
9113, 24
- EES_MAX_MOUNT_TIME
10128, 36
- EES_MODE_INFO
18045, 179
- EES_MOUNT_FILE
10127, 36
- EES_NC_NAME
10125, 35
- EG_ACC_TOL
37560, 592
- EG_VEL_WARNING
37550, 592
- Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1478
- Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1502
- Einheitensystem Auswahl
p0505, 920
- Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten
p0349, 879
- Einheitenumschaltung Angepasste Parameter
r9451[0...29], 1746
- Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348[0...n], 879
- Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348[0...n], 879
- Einschaltverzögerung n_ist = n_soll
p2167[0...n], 1282
- Einschaltverzögerung v_ist = v_soll
p2167[0...n], 1282
- Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht
p2156[0...n], 1279
- Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation
p3416, 1398
- Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation
p3417, 1399
- Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation
p3415[0...1], 1398
- Einspeisung Aussteuergrad Grenze
p3480, 1406
- Einspeisung Betriebsanzeige
r0002, 774
- Einspeisung Blindstrom Festsollwert
p3610, 1421
- Einspeisung Blindstromgrenze induktiv
p3525, 1412
- Einspeisung Blindstromgrenze kapazitiv
p3526, 1413
- Einspeisung Blindstromregler Integralanteil
r3619, 1422
- Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung
r3608, 1421
- Einspeisung Eingangsspannung Usd (Wirkkomponente)
r3632, 1423
- Einspeisung Eingangsspannung Usq (Blindkomponente)
r3633, 1423
- Einspeisung Filterinduktivität netzseitig
p0228, 847

- Einspeisung Filterkapazität
p0221[0...1], 846
- Einspeisung Filterwiderstand
p0222[0...1], 846
- Einspeisung Hochsetzfaktor maximal
p3508, 1407
- Einspeisung Identifizierungsart
p3410, 1397, 1398
- Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 778
- Einspeisung Induktivität
p3421, 1399
- Einspeisung Induktivität identifiziert
r3411[0...1], 1398
- Einspeisung Induktivität zwischen Filter und Leistungsteil
p0223, 846
- Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter
p0225, 847
- Einspeisung I-Offset-Messung Überwachungszeit
p3491, 1407
- Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit Betriebsart
p1827, 1205
- Einspeisung Konfigurationswort
p3400, 1396
- Einspeisung Netzfilter Maximalstrom
r3534, 1414
- Einspeisung Netzfiltertyp
p0220[0...1], 845
- Einspeisung Netzfrequenzeinstellung
p3409, 1397
- Einspeisung Netzinduktivität
p3424, 1399
- Einspeisung Netzinduktivität identifiziert
r3414[0...1], 1398
- Einspeisung Netzunterspannung Verzögerungszeit
p3492, 1407
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang
r3626[0...1], 1423
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung
p3624[0...1], 1423
- Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung
p3625[0...1], 1423
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung
p7038, 1645
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart
p7035, 1644
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit
p7037, 1644
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler Proportionalverstärkung
p7036, 1644
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch zulässig
r7221[0...n], 1652
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch zulässig
r7220[0...n], 1652
- Einspeisung Parameter zurücksetzen
p0970, 987
- Einspeisung Phasenausfallerkennung Netzwinkeländerung
p3463, 1403
- Einspeisung Phasenausfallerkennung Zeiten
p3462[0...2], 1403
- Einspeisung PLL Glättungszeit
p3458[0...1], 1402
- Einspeisung PLL Zusatzeinstellungen
p3457[0...2], 1402
- Einspeisung PLL Zustand
r3452, 1402
- Einspeisung PLL-Regelabweichung
r3460, 1402
- Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung
r3461, 1402
- Einspeisung Regelung Zustand
r3602, 1420
- Einspeisung Reserveregler Ausgang
r3485, 1406
- Einspeisung Reserveregler Dynamik
p3481, 1406
- Einspeisung Scheinstromgrenze Betrag
p3527, 1413
- Einspeisung Streckenparameter Skalierung
p3425[0...5], 1400
- Einspeisung Stromaufteilungsfaktor
p3516, 1409
- Einspeisung Stromistwertfilter Glättungszeit
p3614[0...3], 1421
- Einspeisung Stromregler Nachstellzeit
p3617, 1422
- Einspeisung Stromregler P-Verstärkung
p3615, 1421
- Einspeisung Stromregleradaption Einsatzschwelle unten
p3620, 1422
- Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor
p3622, 1423

Einspeisung Stromsymmetrie	ELEC_TRANSFER_CP
Überwachungsschwellen	19701, 236
p3465[0...5], 1403	EMK maximal
Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil	r1614, 1157
p3603, 1420	ENABLE_ALARM_MASK
Einspeisung Vdc Rampendauer	11411, 118
p3566, 1418	ENABLE_CHAN_AX_GAP
Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante	11640, 130
p3564, 1417	ENABLE_CHANNEL_MSG_FILTER
Einspeisung Vdc-Regler Ausgang	9057, 22
r3554[0...1], 1416	ENABLE_COORDINATE_ACS
Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff	51037, 663
p3555[0...5], 1416	ENABLE_COORDINATE_REL
Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit	51036, 663
p3562, 1417	ENABLE_GSM_MODEM
Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung	51233, 674
p3560, 1416	ENABLE_HANDWHEEL_WINDOW
Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl	51067, 667
p3490, 1406	ENABLE_LADDER_DB_ADDRESSES
Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung	51230, 673
p3523[0...3], 1411	ENABLE_LADDER_EDITOR
Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung	51231, 673
p3521[0...3], 1410	ENABLE_LADDER_EDITOR_ADV
Einspeisung Widerstand zwischen Filter und Leistungsteil	51232, 674
p0224, 846	ENABLE_PROGLIST_INDIVIDUAL
Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter	51042, 664
p0226, 847	ENABLE_PROGLIST_MANUFACT
Einspeisung Wirkstromgrenze generatorisch	51043, 664
p3531, 1414	ENABLE_PROGLIST_USER
Einspeisung Wirkstromgrenze motorisch	51041, 664
p3530, 1414	ENABLE_QUICK_M_CODES
Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil	52229, 689
r3618, 1422	ENABLE_START_MODE_MASK_PRT
Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung	22621, 351
r3606, 1420	ENC_ABS_BUFFERING
Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär	30270, 441
p3514, 1408	ENC_ABS_TURNS_MODULO
Einspeisung Zustand intern	34220, 510
r3402, 1396	ENC_ABS_ZEROMON_INITIAL
Einspeisung Zustand intern BIC	36314, 538
r3402, 1396	ENC_ABS_ZEROMON_WARNING
Einspeisung Zwischenkreiskapazität	36312, 538
p3422, 1399	ENC_ACTVAL_SMOOTH_TIME
Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert	34990, 513
r3412[0...1], 1398	ENC_CHANGE_TOL
Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil	36500, 539
p0227, 847	ENC_COMP_ENABLE
Einspeisung Zwischenkreisspannung Sollwert	32700, 494
p3510, 1407	ENC_DIFF_TOL
ELEC_TRANSFER	36510, 539
19700, 236	ENC_EDS_ACTIVE
	31700, 457

ENC_FEEDBACK_POL	ENCODER Parameter zurücksetzen
32110, 466	p0970, 989
ENC_FREQ_LIMIT	Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen
36300, 537	p0040, 790
ENC_FREQ_LIMIT_LOW	Energieverbrauch gespart
36302, 537	r0041, 790
ENC_GRID_POINT_DIST	Entkopplungsspannung Längsachse
31010, 451	r1728, 1183
ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR	Entkopplungsspannung Querachse
11344, 114	r1729, 1183
ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR	EPOS Externer Satzwechsel Auswertung
11342, 114	p2632, 1344
ENC_INPUT_NR	EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal
30230, 439	p2634[0...n], 1345
ENC_INVERS	EPOS Festanschlag Überwachungsfenster
34320, 512	p2635, 1345
ENC_IS_DIRECT	EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster
31040, 452	p2602, 1339
ENC_IS_DIRECT2	EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster
31044, 453	p2601, 1339
ENC_IS_INDEPENDENT	EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ
30242, 439	p2603, 1339
ENC_IS_LINEAR	EPOS Funktionen Konfiguration
31000, 451	p2584, 1336
ENC_MARKER_INC	EPOS Maximalbeschleunigung
34310, 512	p2572, 1334
ENC_MEAS_TYPE	EPOS Maximalgeschwindigkeit
30244, 440	p2571, 1334
ENC_MODULE_NR	EPOS Maximalverzögerung
30220, 438	p2573, 1334
ENC_PASSIVE_PARKING	EPOS Modulkorrektur Modulobereich
31046, 453	p2576, 1335
ENC_PULSE_MULT	EPOS Positionsrückmeldung Toleranzfenster
31025, 452	p2688, 1354
ENC_PULSE_MULT_EDS	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahr­geschwindigkeit Nullmarke
31720, 458	p2608, 1340
ENC_REFP_MARKER_DIST	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahr­geschwindigkeit Referenznocken
34300, 511	p2605, 1340
ENC_REFP_MODE	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahr­geschwindigkeit Referenzpunkt
34200, 510	p2611, 1341
ENC_REFP_STATE	EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg
34210, 510	Referenznocken und Nullmarke
ENC_RESOL	p2609, 1340
31020, 451	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken
ENC_RESOL_EDS	Maximaler Weg
31710, 457	p2606, 1340
ENC_SERIAL_NUMBER	
34230, 511	
ENC_TYPE	
30240, 439	
ENC_ZERO_MONITORING	
36310, 538	

- EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken
vorhanden
p2607, 1340
- EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-
Verschiebung
p2600, 1339
- EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg
zur Nullmarke
p2610, 1341
- EPOS Ruckbegrenzung
p2574, 1334
- EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit
p2585, 1336
- EPOS Tippen 1 Verfahrenweg
p2587, 1337
- EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit
p2586, 1336
- EPOS Tippen 2 Verfahrenweg
p2588, 1337
- EPOS Umkehrlosekompensation
p2583, 1336
- EPOS Verfahrensatz Anzahl maximal
p2615, 1341
- EPOS Verfahrensatz Auftrag
p2621[0...n], 1342
- EPOS Verfahrensatz Auftragsmodus
p2623[0...n], 1343
- EPOS Verfahrensatz Auftragsparameter
p2622[0...n], 1343
- EPOS Verfahrensatz Beschleunigungsoverride
p2619[0...n], 1342
- EPOS Verfahrensatz Geschwindigkeit
p2618[0...n], 1342
- EPOS Verfahrensatz Position
p2617[0...n], 1342
- EPOS Verfahrensatz Satznummer
p2616[0...n], 1342
- EPOS Verfahrensatz Sortieren
p2624, 1343
- EPOS Verfahrensatz Verzögerungsoverride
p2620[0...n], 1342
- EPS_TLIFT_TANG_STEP
37400, 591
- EQUIV_CPREC_TIME
32415, 474
- EQUIV_CURRCTRL_TIME
32800, 497
- EQUIV_SPEEDCTRL_TIME
32810, 498
- Erdschlussüberwachung Abschaltsschwelle
p0287[0...1], 857
- Erreger-Bemessungsleerlaufstrom
p0389[0...n], 889
- Erreger-Bemessungsstrom
p0390[0...n], 889
- Erregermindeststrom
p1642[0...n], 1162
- Erregermindeststrom Regelung Verstärkungsfaktor
p1643[0...n], 1163
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Hysterese
p3202[0...n], 1387
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert
p3201[0...n], 1386
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
p3203[0...n], 1387
- Erregerstromistwert
r1641[0...1], 1162
- Erregerstromsollwert Kalibrierung
p1625[0...n], 1159
- Erregung Ausschaltverzögerungszeit
p1647, 1163
- Erregung Konfiguration
p0699[0...n], 946
- Erregung Überwachungszeit
p1646, 1163
- Erste Antriebsinbetriebnahme
r3998[0...n], 1475
- Erste Einspeisungsinbetriebnahme
r3998, 1475
- Erste Geräteinbetriebnahme
r3998, 1475
- ESM Aktivierungen/Fehler Anzahl
r3887[0...1], 1470
- ESM Aktivierungen/Fehler Anzahl zurücksetzen
p3888, 1470
- ESM Sollwertquelle
p3881, 1468, 1469
- ESM Sollwertquelle alternativ
p3882, 1469
- ESR AUS-Rampe
p0891, 975
- ESR Drehzahl
p0893, 975
- ESR Geschwindigkeit
p0893, 975
- ESR Konfiguration
p0888, 974
- ESR Zeitstufe
p0892, 975
- ESR_DELAY_TIME1
21380, 332
- ESR_DELAY_TIME2
21381, 332

ESR_REACTION
 37500, 591
 EULER_ANGLE_NAME_TAB
 10620, 71
 EXACT_POS_MODE
 20550, 297
 EXACT_POS_MODE_G0_TO_G1
 20552, 298
 EXT_PROG_PATH
 42700, 634
 EXTENSIONS_OF_BIN_FILES
 17000, 170
 EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 10802, 92
 EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN
 10800, 92
 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO
 10889, 98
 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO
 10888, 97
 EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST
 42162, 619
 EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON
 10812, 94
 EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9
 42160, 619
 EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_ON
 22920, 355
 EXTERN_FLOATINGPOINT_PROG
 10884, 97
 EXTERN_FUNCTION_MASK
 20734, 304
 EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE
 10816, 95
 EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME
 10817, 95
 EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLC
 22512, 345
 EXTERN_GCODE_RESET_MODE
 20156, 269
 EXTERN_GCODE_RESET_VALUES
 20154, 269
 EXTERN_INCREMENT_SYSTEM
 10886, 97
 EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96
 10808, 93
 EXTERN_INTERRUPT_NUM_ASUP
 10818, 95
 EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC
 10820, 95
 EXTERN_M_NO_DISABLE_INT
 10806, 92
 EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE
 10814, 94
 EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME
 10815, 95
 EXTERN_M_NO_SET_INT
 10804, 92
 EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL
 10810, 93
 EXTERN_PARALLEL_GEOAX
 22930, 356
 EXTERN_PRINT_DEVICE
 10830, 96
 EXTERN_PRINT_MODE
 10831, 96
 EXTERN_REF_POSITION_G30_1
 43340, 649
 EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
 20095, 246
 EXTERN_TOOLPROG_MODE
 10890, 98
 Externe Störung 3 Einschaltverzögerung
 p3110, 1383

F
 F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
 22410, 343
 Fahren auf Festanschlag Bewertung
 Kraftreduzierung
 p1544, 1137
 Fahren auf Festanschlag Bewertung
 Momentenreduzierung
 p1544, 1137
 Faktor Flächenanpassung negativ
 p1831[0...n], 1206
 Faktor Flächenanpassung positiv
 p1830[0...n], 1205
 Fangen Betriebsart
 p1200[0...n], 1036
 Fangen Konfiguration
 p1270[0...n], 1052
 Fangen Maximalfrequenz bei gesperrter Richtung
 p1271[0...n], 1052
 Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor
 p1203[0...n], 1037
 Fangen Suchstrom
 p1202[0...n], 1037
 FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT
 10320, 47
 FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
 10300, 46

FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS 10310, 46	Feldschwächregler P-Verstärkung p1594[0...n], 1153
FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT 10330, 47	Feldschwächregler Zusatzsollwert p1595[0...n], 1153
FASTIO_DIG_NUM_INPUTS 10350, 48	Feldschwächstrom Vorsteuerwert r1589, 1152
FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS 10360, 48	FFT Tuning Amplitudengang r5298, 1589
FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT 10361, 49	FFT Tuning Drehzahlregler P-Verstärkung identifiziert r5293, 1588
FASTON_NUM_DIG_OUTPUT 62560, 755	FFT Tuning Dynamikfaktor p5292, 1587, 1588
FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC 62561, 755	FFT Tuning Konfiguration p5291, 1587
Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits) p0419[0...n], 896	FFT Tuning Nullstelle identifiziert r5294[0...5], 1588
Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits) p0418[0...n], 895	FFT Tuning Phasengang r5299, 1590
Feldbildender Strom maximal p1603[0...n], 1155	FFT Tuning Polstelle identifiziert r5295[0...5], 1588
Feldbildender Stromsollwert (stationär) r1623[0...1], 1159	FFT Tuning PRBS Amplitude p5296[0...2], 1589
Feldbildender Stromsollwert gesamt r1624, 1159	FFT Tuning PRBS Offset p5297[0...2], 1589
Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante p1622[0...n], 1159	FFW_ACTIVATION_MODE 32630, 491
Feldbus-SS Adresse p2021, 1239	FFW_MODE 32620, 491
Feldbus-SS Baudrate p2020, 1239	FGROUP_DEFAULT_AXES 22420, 343
Feldbus-SS Fehlerstatistik r2029[0...7], 1240	FGROUP_PATH_MODE 22430, 343
Feldbus-SS Protokollauswahl p2030, 1240	FGROUP_PATH_RATIO 22440, 344
Feldbus-SS Überwachungszeit p2040, 1243	FIFOCTRL_ADAPTION 20463, 290
Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer p2035, 1241	FILE_ONLY_WITH_EXTENSION 11625, 130
Feldbus-SS USS PKW Anzahl p2023, 1239	Filter Datenübernahme p1699, 1176
Feldbus-SS USS PZD Anzahl p2022, 1239	Filtermodul aktiv/inaktiv r0166, 834
Feldbus-SS Zeiten p2024[0...2], 1240	Filtermodul aktivieren/deaktivieren p0165, 833
Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit p1584[0...n], 1151	Filterüberwachung Schwellwerte p3678[0...1], 1435
Feldschwächkennlinie Skalierung p1586[0...n], 1151	Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex p1804[0...n], 1200
Feldschwächregler Ausgang r1593, 1153	Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur p1806[0...n], 1200
Feldschwächregler Nachstellzeit p1596[0...n], 1153	FIPO_TYPE 33000, 501

- Firmware-Datei fehlerhaft
r9925[0...99], 1822
- Firmware-Download aktivieren
p7829, 1667
- Firmware-Download Komponentenummer
p7828[0...1], 1667
- Firmware-Paket Name
r0203[0...15], 839
- Firmware-Prüfung Status
r9926, 1822
- Firmware-Update automatisch
p7826, 1666
- Firmware-Update Fortschrittsanzeige
r7827, 1666
- FIX_POINT_POS
30600, 450
- FIXED_STOP_ACKN_MASK
37060, 573
- FIXED_STOP_ALARM_MASK
37050, 572
- FIXED_STOP_ALARM_REACTION
37052, 573
- FIXED_STOP_ANA_TORQUE
37070, 574
- FIXED_STOP_BY_SENSOR
37040, 572
- FIXED_STOP_CONTROL
37002, 570
- FIXED_STOP_MODE
37000, 570
- FIXED_STOP_SWITCH
43500, 651
- FIXED_STOP_THRESHOLD
37030, 571
- FIXED_STOP_TORQUE
43510, 651
- FIXED_STOP_TORQUE_DEF
37010, 570
- FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR
37014, 571
- FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME
37012, 571
- FIXED_STOP_WINDOW
43520, 652
- FIXED_STOP_WINDOW_DEF
37020, 571
- Fluss außerhalb Toleranz Hysterese
p3205[0...n], 1387
- Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert
p3204[0...n], 1387
- Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
p3206[0...n], 1387
- Flussabsenkung Drehmoment Eckwert
r1566[0...n], 1146
- Flussabsenkung Faktor
p1581[0...n], 1150
- Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit
p1578[0...n], 1149
- Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit
p1579[0...n], 1149, 1150
- Flussanhebung Adaptiondrehzahl oben
p1577[0...n], 1149
- Flussanhebung Adaptiondrehzahl unten
p1576[0...n], 1149
- Flussistwert Glättungszeit
p1585[0...n], 1151
- Flusskennlinie Koeffizient K01
p2952[0...n], 1366
- Flusskennlinie Koeffizient K02
p2953[0...n], 1366
- Flusskennlinie Koeffizient K03
p2954[0...n], 1367
- Flussmodelle Wertanzeige
r2969[0...6], 1367
- Flussregelung Konfiguration
p1401[0...n], 1070
- Flussregler Erregerstromdifferenz
p1599[0...n], 1154
- Flussregler Nachstellzeit
p1592[0...n], 1152
- Flussregler P-Verstärkung
p1590[0...n], 1152
- Flussschwellwert Aufmagnetisierung
p1573[0...n], 1148
- Flusssollwert geglättet
r1583, 1151
- Flusssollwert Glättungszeit
p1582[0...n], 1150
- Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle
p1705[0...n], 1177
- Flusswinkeldifferenz Glättungszeit
p1754[0...n], 1188
- FOC_ACTIVATION_MODE
37080, 574
- FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME
36042, 533
- FRAME_ACS_SET
24030, 359
- FRAME_ADAPT_MODE
24040, 359
- FRAME_ADD_COMPONENTS
24000, 356
- FRAME_ANGLE_INPUT_MODE
10600, 67

FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE
10602, 68
FRAME_OFFSET_INCR_PROG
42440, 622
FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED
32074, 462
FRAME_SAA_MODE
24050, 359
FRAME_SAVE_MASK
10617, 70
FRAME_SUPPRESS_MODE
24020, 358
FRAMES_ACT_IMMEDIATELY
51025, 661
FRICT_ADAPT_T_STEP
32588, 490
FRICT_ADAPT_TABLE_ACCEL
32581, 487
FRICT_ADAPT_V_CONST_MINUS
32585, 489
FRICT_ADAPT_V_CONST_PLUS
32584, 489
FRICT_ADAPT_V_DECAY_MINUS
32587, 490
FRICT_ADAPT_V_DECAY_PLUS
32586, 489
FRICT_ADAPT_V_STEP_MINUS
32583, 488
FRICT_ADAPT_V_STEP_PLUS
32582, 488
FRICT_COMP_ACCEL1
32550, 482
FRICT_COMP_ACCEL2
32560, 482
FRICT_COMP_ACCEL3
32570, 483
FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
32510, 480
FRICT_COMP_CONST_MAX
32520, 480
FRICT_COMP_CONST_MIN
32530, 481
FRICT_COMP_ENABLE
32500, 479
FRICT_COMP_INC_FACTOR
32580, 487
FRICT_COMP_MODE
32490, 479
FRICT_COMP_TIME
32540, 482
FRICT_OPT_ACT_STEP
55826, 745
FRICT_OPT_DIR_MINUS
55828, 745
FRICT_OPT_FEED
55822, 744
FRICT_OPT_FEED_ROT
55823, 744
FRICT_OPT_RADIUS
55820, 744
FRICT_OPT_RADIUS_ROT
55821, 744
FRICT_OPT_STEP
55824, 745
FRICT_PRETRIGGER_TIME
32579, 486
FRICT_T_PULSE_DELAY_TIME
32577, 486
FRICT_T_PULSE_SMOOTH_TIME
32578, 486
FRICT_TORQUE_STEP
32576, 486
FRICT_V_PULSE_CONST_TIME
32573, 485
FRICT_V_PULSE_DECAY_TIME
32574, 485
FRICT_V_PULSE_DELAY_TIME
32572, 484
FRICT_V_PULSE_SMOOTH_TIME
32575, 485
FRICT_VELO_STEP
32571, 484
FTP aktivieren
p8908, 1714
FUNCTION_MASK_DISP
52210, 683
FUNCTION_MASK_DISP_ZOA
52211, 684
FUNCTION_MASK_DRILL
52216, 687
FUNCTION_MASK_DRILL_SET
55216, 719
FUNCTION_MASK_MILL
52214, 686
FUNCTION_MASK_MILL_SET
55214, 719
FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET
55220, 720
FUNCTION_MASK_SIM
51226, 673
FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET
55221, 721

FUNCTION_MASK_TECH
 51228, 673
 52212, 685
 FUNCTION_MASK_TECH_SET
 55212, 719
 FUNCTION_MASK_TURN
 52218, 688
 FUNCTION_MASK_TURN_SET
 55218, 720
 Funktionsgenerator 2. Amplitude
 p4825, 1558
 Funktionsgenerator Amplitude
 p4824, 1558
 Funktionsgenerator Amplitude Skalierung
 p4831, 1559
 p4832[0...2], 1560
 Funktionsgenerator Antriebsnummer
 p4815[0...2], 1557
 Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
 Skalierung
 p4816, 1557
 Funktionsgenerator Bandbreite
 p4823, 1558
 Funktionsgenerator Begrenzung oben
 p4829, 1559
 Funktionsgenerator Begrenzung unten
 p4828, 1559
 Funktionsgenerator Betriebsart
 p4810, 1556
 Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung
 p4835[0...4], 1560
 Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset
 p4827, 1559
 Funktionsgenerator Offset
 p4826, 1559
 Funktionsgenerator Offset Skalierung
 p4833[0...2], 1560
 Funktionsgenerator Periodendauer
 p4821, 1558
 Funktionsgenerator Physikalische Adresse
 p4812, 1556
 Funktionsgenerator Physikalische Adresse
 Referenzwert
 p4813, 1557
 Funktionsgenerator Pulsbreite
 p4822, 1558
 Funktionsgenerator Signalform
 p4820, 1558
 Funktionsgenerator Status
 r4805, 1556
 Funktionsgenerator Steuerung
 p4800, 1556

Funktionsgenerator Zeitscheibentakt
 p4830, 1559

G

G0_LINEAR_MODE
 20730, 304
 G0_TOLERANCE_CTOL_ABS
 20561, 298
 G0_TOLERANCE_FACTOR
 20560, 298
 G0_TOLERANCE_OTOL_ABS
 20562, 299
 G00_ACCEL_FACTOR
 32434, 475
 G00_JERK_FACTOR
 32435, 475
 G53_TOOLCORR
 10760, 91
 GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR
 37135, 577
 GANTRY_AXIS_TYPE
 37100, 575
 GANTRY_BREAK_UP
 37140, 577
 GANTRY_FUNCTION_MASK
 37150, 578
 GANTRY_POS_TOL_ERROR
 37120, 576
 GANTRY_POS_TOL_REF
 37130, 576
 GANTRY_POS_TOL_WARNING
 37110, 575
 GCODE_GROUPS_TO_PLC
 22510, 344
 GCODE_GROUPS_TO_PLC_MODE
 22515, 345
 GCODE_RESET_MODE
 20152, 268
 GCODE_RESET_VALUES
 20150, 266
 GEAR_CHANGE_WAIT_TIME
 10192, 39
 GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE
 35010, 514
 GEAR_STEP_CHANGE_POSITION
 35012, 514
 GEAR_STEP_MAX_VELO
 35110, 519
 GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT
 35130, 521

GEAR_STEP_MAX_VELO2 35112, 520	Geber Hochlaufzeit p0439[0...n], 900
GEAR_STEP_MIN_VELO 35120, 520	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1 p0441[0...n], 901
GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT 35140, 522	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2 p0442[0...n], 901
GEAR_STEP_MIN_VELO2 35122, 521	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3 p0443[0...n], 901
GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT 35135, 522	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4 p0444[0...n], 901
GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL 35210, 524	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5 p0445[0...n], 901
GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2 35212, 524	Geber Invertierung Istwert p0410[0...n], 893, 894
GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL 35200, 524	Geber Kennlinie K0 p4663[0...n], 1536
GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE 35014, 515	Geber Kennlinie K1 p4664[0...n], 1536
Geber 1 Geberdatensatz Nummer p0187[0...n], 836	Geber Kennlinie K2 p4665[0...n], 1536
Geber 1 Identnummer/Seriennummer r0465[0...27], 907	Geber Kennlinie K3 p4666[0...n], 1536
Geber 2 Geberdatensatz Nummer p0188[0...n], 837	Geber Kennlinientyp p4662[0...n], 1535
Geber 2 Identnummer/Seriennummer r0466[0...27], 907	Geber Komponentenummer p0142[0...n], 827
Geber 3 Geberdatensatz Nummer p0189[0...n], 837	Geber linear Nullmarkenabstand p0424[0...n], 897
Geber 3 Identnummer/Seriennummer r0467[0...27], 908	Geber Nullmarke Differenzabstand p0426[0...n], 897
Geber Diagnose Zustandsmaschine r4640[0...95], 1532	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand p0425[0...n], 897
Geber Diagnosesignal Auswahl p0496, 919 p0496[0...2], 918	Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt) p0417[0...n], 895
Geber Diagnosesignal Doppelwort r0497, 919	Geber Seriennummer kopieren p0440[0...n], 900
Geber Diagnosesignal High-Wort r0499, 920	Geber Seriennummer Teil 1 r0460, 906 r0460[0...2], 906
Geber Diagnosesignal Low-Wort r0498, 919	Geber Seriennummer Teil 2 r0461, 906 r0461[0...2], 906
Geber DO Betriebsanzeige r0002, 776	Geber Seriennummer Teil 3 r0462, 906 r0462[0...2], 906
Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter p0010, 780	Geber Seriennummer Teil 4 r0463, 907 r0463[0...2], 907
Geber Funktionsreserve r4651[0...3], 1533	Geber Seriennummer Teil 5 r0464, 907 r0464[0...2], 907
Geber Funktionsreserve Amplitudengrenze Inkrementalsignale p4649[0...n], 1533	
Geber Funktionsreserve Komponentenummer p4650, 1533	

- Geber SSI Baudrate
p0427[0...n], 897
- Geber SSI Bitanzahl Absolutwert
p0447[0...n], 902
- Geber SSI Bitanzahl Füllbits
p0449[0...n], 902
- Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert
p0448[0...n], 902
- Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert
p0446[0...n], 902
- Geber SSI Fehlerbit
p0434[0...n], 899
- Geber SSI Konfiguration
p0429[0...n], 898
- Geber SSI Monoflopzeit
p0428[0...n], 897
- Geber SSI Paritybit
p0436[0...n], 899
- Geber SSI Warnbit
p0435[0...n], 899
- Geber Strichzahl identifiziert
r1973[0...1], 1228
- Geberanschluss
p0420[0...n], 896
- Geberdatensätze (EDS) Anzahl
p0140, 826
- Geberfehler Testfunktion
p4642, 1532
- Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln
p1990, 1232
- Geberkonfiguration erkannt
r0455, 903
r0455[0...2], 903
- Geberkonfiguration unterstützt
r0456, 904
r0456[0...2], 904
- Geberkonfiguration wirksam
p0404[0...n], 892
- Geberloser Betrieb Stromreduktion
p0642[0...n], 940
- Geberloser Betrieb Umschaltdrehzahl
p1404[0...n], 1070
- Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit
p1404[0...n], 1071
- Gebirnachbildung Maximaldrehzahl
r1082[0...n], 1012
- Geberschnittstelle (Sensor Module)
Komponentennummer
p0141[0...n], 827
- Geberschnittstelle aktiv/inaktiv
r0146[0...n], 828
- Geberschnittstelle aktivieren/deaktivieren
p0145[0...n], 828
- Gebertyp Auswahl
p0400[0...n], 892
- Gegendrehfelderregung Drehzahlsollwert
Drehfeldumkehr
p6277[0...n], 1631
- Gegendrehfelderregung Drehzahlsollwert
Drehfeldumkehr Hysterese
p6278[0...n], 1631
- Gegendrehfelderregung Eisenwiderstand
p0692[0...n], 945
- Gegendrehfelderregung Korrekturfaktor
p0691[0...n], 945
- Gegendrehfelderregung Streuinduktivität
p0694[0...n], 946
- Gegensystemregler Integralanteil
r3646[0...1], 1428
- Gegensystemregler Konfiguration
p3640, 1426
- Gegensystemregler Phasenunsymmetrie
p3647[0...2], 1429
- Gegensystemregler Skalierungswerte
p3639[0...3], 1425
- Gegensystemregler Vdc-Istwertfilter Dämpfung
p3645, 1428
- Gegensystemregler Zwischenkreisspannung
Korrektur
r3643[0...1], 1427
- GEOAX_CHANGE_M_CODE
22532, 346
- GEOAX_CHANGE_RESET
20118, 261
- Geräte-Anschlussspannung
p0210, 842, 843
- Geräteidentifikation
r0964[0...6], 986
- Geräteinbetriebnahme Parameterfilter
p0009, 778
- Geräte-Isttopologie
r0098[0...5], 810
- Geräte-Solltopologie
p0099[0...5], 810
- Gerätespezialisierung
p9905, 1819
- Gesamtstreuinduktivität identifiziert
r1914[0...2], 1216
- Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell
r1197, 1035
- Geschwindigkeitsistwert geglättet
r0022, 783

- Geschwindigkeitswert Glättungszeit
 p1441[0...n], 1089, 1090
- Geschwindigkeitswert Glättungszeit geberlos
 p1451[0...n], 1095
- Geschwindigkeitswertfilter Aktivierung
 p1413[0...n], 1073
- Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung
 p1448[0...n], 1093
- Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz
 p1447[0...n], 1092, 1093
- Geschwindigkeitswertfilter Typ
 p1446[0...n], 1092
- Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung
 p1450[0...n], 1094
- Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz
 p1449[0...n], 1093, 1094
- Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante
 p2153[0...n], 1278
- Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration
 p1409[0...n], 1072
- Geschwindigkeitsregelung Konfiguration
 p1400[0...n], 1069
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit
 oben
 p1465[0...n], 1103
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit
 unten
 p1464[0...n], 1102
- Geschwindigkeitsregler D-Anteil
 Glättungszeitkonstante
 p1464[0...n], 1102
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb
 Nachstellzeit
 p1472[0...n], 1107
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-
 Verstärkung
 p1470[0...n], 1106
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
 gesamt
 r1444, 1091
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
 statisch
 r1444, 1090
- Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung
 Zeitkonstante
 p1494[0...n], 1113, 1114
- Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben
 Skalierung
 p1461[0...n], 1100
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit
 p1463[0...n], 1101
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit
 Adaptionsgeschw unten
 p1462[0...n], 1101
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam
 r1469, 1106
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
 p1461[0...n], 1100
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung A
 p1460[0...n], 1099
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption
 Einsatzpunkt oben
 p1457[0...n], 1098
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption
 Einsatzpunkt unten
 p1456[0...n], 1097
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
 Adaptionsgeschw unten
 p1460[0...n], 1099
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung B
 p1462[0...n], 1100
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam
 r1468, 1105
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung
 p1434[0...n], 1086
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell
 Eigenfrequenz
 p1433[0...n], 1085
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit
 p1435[0...n], 1087
- Geschwindigkeitsregler Streckenverstärkung
 p1475[0...n], 1107
- Geschwindigkeitsregler Tn Adaptionsgeschw oben
 Skalierung
 p1463[0...n], 1102
- Geschwindigkeitsregler Verstärkung identifiziert
 r5293, 1588
- Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit
 p1466[0...n], 1104
- Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit A
 p1465[0...n], 1103
- Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit B
 p1467[0...n], 1104
- Geschwindigkeitsregler Vorhaltzeit wirksam
 r1469, 1105
- Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch
 p1546, 1138
- Geschwindigkeitsschwellwert 1
 p2141[0...n], 1275
- Geschwindigkeitsschwellwert 2
 p2155[0...n], 1279
- Geschwindigkeitsschwellwert 3
 p2161[0...n], 1280

- Geschwindigkeitsschwellwert 4
p2163[0...n], 1280, 1281
- Geschwindigkeitssollwert geglättet
r0020, 782
- Geschwindigkeitssollwert I-Anteil
r1439, 1089
- Geschwindigkeitssollwert Konfiguration
p1189[0...n], 1033
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418[0...n], 1076, 1077
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417[0...n], 1076
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ
p1415[0...n], 1074, 1075
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1420[0...n], 1078
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1419[0...n], 1077, 1078
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante
p1416[0...n], 1075
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1424[0...n], 1080, 1081
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1423[0...n], 1080
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ
p1421[0...n], 1078, 1079
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1426[0...n], 1081, 1082
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1425[0...n], 1081
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante
p1422[0...n], 1079
- Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung
p1414[0...n], 1073, 1074
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung
Totzeit
p1428[0...n], 1082, 1083
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung
Zeitkonstante
p1429[0...n], 1083
- Getriebefaktor Geberumdrehungen
p0432[0...n], 899
- Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen
p0433[0...n], 899
- Getriebetyp Auswahl
p0402[0...n], 892
- Gewichtskraft messen und vorsteuern
p1558, 1143
- Gleichanteilsregler Begrenzung
p5438, 1605
- Gleichanteilsregler Integrationszeit
p5437, 1605
- Gleichanteilsregler P-Verstärkung
p5436, 1605
- Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung
p5435, 1605
- Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz
p5434, 1605
- Gleichstrombremsung Bremsstrom
p1232[0...n], 1044
- Gleichstrombremsung Nachstellzeit
p1346[0...n], 1066
- Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung
p1345[0...n], 1065
- Gleichstrombremsung Startdrehzahl
p1234[0...n], 1045
- Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit
p1234[0...n], 1045
- Gleichstrombremsung Zeitdauer
p1233[0...n], 1044
- GRIND_CONT_BLANK_OFFSET
55884, 745
- GRIND_CONT_RELEASE_ANGLE
55880, 745
- GRIND_CONT_RELEASE_DIST
55881, 745
- GRIND_DIAMETER_LENGTH
52842, 697
- GRIND_FUNCTION_MASK
51840, 679
52840, 696
- GRIND_MEA_KIN_TOL
55844, 745
- GRIND_WIDTH_LENGTH
52843, 697
- GUD_AREA_SAVE_TAB
11140, 103
- Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit
r0475, 910
r0475[0...2], 910
- Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit
(erkannt)
p0415[0...n], 895

H

- Haftreibung Abschaltvorhalt
p1554[0...n], 1141
- Haftreibung Geschwindigkeitsschwelle
p1552[0...n], 1140

- Haftreibung Kraft Geschwindigkeit negativ
p1556[0...n], 1142
- Haftreibung Kraft Geschwindigkeit positiv
p1555[0...n], 1142
- Haftreibung Spannungspuls negativ
p1571[0...n], 1147
- Haftreibung Spannungspuls positiv
p1570[0...n], 1147
- HANDLING
19710, 237
- HANDWH_CHAN_STOP_COND
20624, 302
- HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE
20620, 301
- HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE
20622, 302
- HANDWH_IMP_PER_LATCH
11320, 112
- HANDWH_MAX_INCR_SIZE
32080, 463
- HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE
32082, 464
- HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_SIZE
20621, 301
- HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_VSIZE
20623, 302
- HANDWH_REVERSE
11310, 112
- HANDWH_STOP_COND
32084, 464
- HANDWH_TRUE_DISTANCE
11346, 114
- HANDWH_VDI_REPRESENTATION
11324, 113
- HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR
32090, 465
- HANDWHEEL_FILTER_TIME
11354, 116
- HANDWHEEL_INPUT
11352, 115
- HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS
11353, 116
- HANDWHEEL_MODULE
11351, 115
- HANDWHEEL_SEGMENT
11350, 115
- Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt
r7903, 1672
- Hauptinduktivität identifiziert
r1936, 1220
- Hauptkomponente Erkennung über LED
p0124[0...n], 824
- HF Choke Module Komponentenummer
p0162, 833
- HF Damping Module Komponentenummer
p0161, 833
- HF Diagnose
r5175[0...1], 1570
- HF Phasenstrom Istwerte
r5170[0...5], 1569
- HF Steuerwort
p5174, 1570
- HIRTH_IS_ACTIVE
30505, 449
- HMI_FUNCTION_MASK
19730, 237
- HMI_MASK
19732, 240
- HMI_MEM_LIMIT_USER
9111, 23
- HMI_MONITOR
9032, 21
- HMI_OPT_MASK
19734, 240
- HMI_SKIN
9112, 23
- HMI_WIDE_SCREEN
9105, 22
- Hochlaufgeber AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1130[0...n], 1024
- Hochlaufgeber Auswahl
p1115, 1021
- Hochlaufgeber EndVERRUNDUNGSZEIT
p1131[0...n], 1024
- Hochlaufgeber Hochlaufzeit
p1120[0...n], 1022, 1023
- Hochlaufgeber Konfiguration
p1151[0...n], 1030
- Hochlaufgeber Nachführung Intensität
p1145[0...n], 1028, 1029
- Hochlaufgeber Rücklaufzeit
p1121[0...n], 1023, 1024
- Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf
aktiv
p1148[0...n], 1029
- Hochlaufgeber VERRUNDUNGSTYP
p1134[0...n], 1025
- Hochlaufzustand
r3988[0...1], 1474, 1475
- HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
10362, 50
- HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
10364, 50

- HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
10366, 51
- HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
10368, 51
- HW_SERIAL_NUMBER
18030, 177
- Hydrauliköl Elastizitätsmodul
p0220, 845
- Hysteresedrehzahl 1
p2142[0...n], 1275
- Hysteresedrehzahl 2
p2140[0...n], 1274
- Hysteresedrehzahl 3
p2150[0...n], 1277
- Hysteresedrehzahl 4
p2164[0...n], 1281
- Hysteresedrehzahl 7
p3237[0...n], 1389
- Hysteresedrehzahl n_ist > n_max
p2162[0...n], 1280
- Hysteresegeschwindigkeit 2
p2140[0...n], 1274
- Hysteresegeschwindigkeit 3
p2150[0...n], 1277
- Hysteresegeschwindigkeit 4
p2164[0...n], 1281
- Hysteresegeschwindigkeit v_ist > v_max
p2162[0...n], 1280

- I
- I/f-Betrieb Stromsollwert
p1609[0...n], 1156
- I_max-Frequenzregler Nachstellzeit
p1341[0...n], 1065
- I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung
p1340[0...n], 1064
- I_max-Regler Spannungsausgang
r1344, 1065
- I_max-Spannungsregler Nachstellzeit
p1346[0...n], 1066
- I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung
p1345[0...n], 1065
- I2t Dauerwert zulässig
p3241[0...n], 1389
- I2t Maximaldauer
p3242[0...n], 1390
- I2t Warnschwelle
p3243[0...n], 1390
- I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch
p0611[0...n], 933

- IBN-SS Fehlerstatistik
r2019[0...7], 1239
- IBN-Tool Telegrammlänge maximal
p8906, 1714
- Identification and Maintenance 1
p8806[0...53], 1693
- Identification and Maintenance 2
p8807[0...15], 1694
- Identification and Maintenance 3
p8808[0...53], 1694
- Identification and Maintenance 4
r8809[0...53], 1694
- Identifikation Ständerwiderstand nach
Wiedereinschaltung
p0621[0...n], 936
- Identifikationen Abschlussanzeige
r3925[0...n], 1471
- Identifikationen Status
r0047, 792
- Identifikationsstrom
r1935[0...20], 1219, 1220
- Identifizierte dynamische Streuinduktivität
r1920[0...2], 1217
- Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1
r1921[0...2], 1217
- Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2
r1922[0...2], 1217
- Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3
r1923[0...2], 1217
- Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4
r1924[0...2], 1218
- Identifizierte Schwellspannung
r1925[0...2], 1218
- Identifizierte Statorinduktivität 1
r1916[0...2], 1216
- Identifizierte Statorinduktivität 2
r1917[0...2], 1216
- Identifizierte Statorinduktivität 3
r1918[0...2], 1217
- Identifizierte Statorinduktivität 4
r1919[0...2], 1217
- Identifizierter Leitungswiderstand
r1929[0...2], 1219
- IE Default Gateway
p8902[0...3], 1713
- IE Default Gateway actual
r8912[0...3], 1714
- IE DHCP Mode
p8904, 1713
- IE DHCP Mode actual
r8914, 1715

- IE IP Address
p8901[0...3], 1713
- IE IP Address actual
r8911[0...3], 1714
- IE MAC Address
r8915[0...5], 1715
- IE Name of Station
p8900[0...239], 1713
- IE Name of Station actual
r8910[0...239], 1714
- IE Schnittstellen-Konfiguration aktivieren
p8905, 1713
- IE Subnet Mask
p8903[0...3], 1713
- IE Subnet Mask actual
r8913[0...3], 1715
- IF1 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort
invertieren
p2088[0...4], 1260
- IF1 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
invertieren
p2098[0...1], 1263
- IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD
empfangen
r2074[0...19], 1252
r2074[0...3], 1253
r2074[0...31], 1252
r2074[0...4], 1252
r2074[0...9], 1252
- IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort
r2063[0...10], 1250
r2063[0...26], 1250
r2063[0...30], 1250
- IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort
r2053[0...11], 1247
r2053[0...24], 1247
r2053[0...27], 1247
r2053[0...31], 1247
r2053[0...4], 1247
r2053[0...9], 1247
- IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD
empfangen
r2075[0...19], 1253
r2075[0...3], 1254
r2075[0...31], 1253
r2075[0...4], 1253
r2075[0...9], 1253
- IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD
senden
r2076[0...11], 1255
r2076[0...24], 1254
r2076[0...27], 1254
- r2076[0...31], 1254
r2076[0...4], 1254
r2076[0...9], 1254
- IF1 PROFIdrive Erstes Zusatztelegramm Auswahl
p8864, 1702
- IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit
p2048, 1244
- IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl
p0922, 980, 981, 982, 983, 984
- IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert
p2079, 1255, 1256, 1257
- IF1 PROFIdrive SIC/SCC Telegrammauswahl
p60122, 1856
- IF1 PROFIdrive Störverzögerung
p2044, 1244
- IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode
p2038, 1241, 1242
- IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus
p2037, 1241
- IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang empfangen
p2070, 1251
- IF1 PROFIdrive Zusatztelegramm Anfang senden
p2071, 1251
- IF1 PROFIdrive Zweites Zusatztelegramm Auswahl
p8865, 1702
- IF1 PZD maximal verschaltet
r2067[0...1], 1251
- IF1 Verhalten Empfangswert nach PZD Ausfall
p2072, 1252
- IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl
p8815[0...1], 1694
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort
invertieren
p8888[0...4], 1709
- IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen
r8874[0...19], 1704, 1705
r8874[0...3], 1705
r8874[0...31], 1705
r8874[0...4], 1705
r8874[0...9], 1705
- IF2 Diagnose PZD senden
r8853[0...11], 1700
r8853[0...24], 1699
r8853[0...27], 1699
r8853[0...31], 1699
r8853[0...4], 1700
r8853[0...9], 1699
- IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort
r8863[0...10], 1702
r8863[0...26], 1701
r8863[0...30], 1702

- IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen
 - r8875[0...19], 1705, 1706
 - r8875[0...3], 1706
 - r8875[0...31], 1706
 - r8875[0...4], 1706
 - r8875[0...9], 1706
- IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden
 - r8876[0...11], 1707
 - r8876[0...24], 1706
 - r8876[0...27], 1707
 - r8876[0...31], 1707
 - r8876[0...4], 1707
 - r8876[0...9], 1707
- IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren
 - p8898[0...1], 1712
- IF2 PZD Abtastzeit
 - p8848, 1696
- IF2 PZD maximal verschaltet
 - r8867[0...1], 1702
- IF2 Störverzögerung
 - p8844, 1696
- IF2 STW1.10 = 0 Modus
 - p8837, 1695
- IGBT Belastungszähler dynamisch
 - r7746, 1660
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 1
 - r7740[0...n], 1658
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 2
 - r7741[0...n], 1659
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 3
 - r7742[0...n], 1659
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 4
 - r7743[0...n], 1659
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 5
 - r7744[0...n], 1659
- IGBT Wechsellastzähler Ventil 6
 - r7745[0...n], 1659
- IGN_PROG_STATE_ASUP
 - 20191, 272
- IGNORE_CFG_STOP_MASK
 - 10703, 79
- IGNORE_INHIBIT_ASUP
 - 20116, 260
- IGNORE_NONCSTART_ASUP
 - 20194, 274
- IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS
 - 20490, 296
- IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 - 20115, 259
- IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP
 - 20117, 260
- IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK
 - 10702, 77
- Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit
 - p0453[0...n], 903
- Impulslöschung Verzögerungszeit
 - p1228, 1043
- INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
 - 30500, 448
- INDEX_AX_DENOMINATOR
 - 30502, 449
- INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
 - 10900, 99
- INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
 - 10920, 100
- INDEX_AX_MODE
 - 10940, 101
- INDEX_AX_NUMERATOR
 - 30501, 449
- INDEX_AX_OFFSET
 - 30503, 449
- INDEX_AX_POS_TAB_1
 - 10910, 99
- INDEX_AX_POS_TAB_2
 - 10930, 101
- INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME
 - 10092, 31
- INFO_FREE_MEM_DPR
 - 18070, 180
- INFO_FREE_MEM_DYNAMIC
 - 18050, 179
- INFO_FREE_MEM_STATIC
 - 18060, 180
- INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME
 - 10099, 34
- INFO_SAFE_SRDP_CYCLE_TIME
 - 13322, 160
- INFO_SAFETY_CYCLE_TIME
 - 10091, 31
- INI_FILE_MODE
 - 11220, 108
- INIT_MD
 - 11200, 107
- Inselnetz Schwarzstart Modus
 - p5580, 1627
- Inselnetz Skalierungswerte
 - p5586[0...6], 1629
- Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik
 - p5584[0...2], 1628
- Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen
 - p5585[0...1], 1628
- Inselnetz Zeiten
 - p5581[0...8], 1627

INT_INCR_PER_DEG	10210, 39	Isd-Regler Integralanteil	r1724, 1182
INT_INCR_PER_MM	10200, 39	Isd-Regler Integralanteil Abschaltsschwelle	p1730[0...n], 1183
Integratorrückführung Geschwindigkeitsschwelle	p1495[0...n], 1114	Isd-Regler Integralanteil Begrenzung	r1725, 1182
INTER_VECTOR_NAME_TAB	10644, 74	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante	p1731[0...n], 1184
INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB	10660, 75	Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung	p1702[0...n], 1177
Interpolatortakt für Drehzahlswerte	p1079, 1011	ISO_ENABLE_DRYRUN	52804, 695
INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT	21016, 309	ISO_ENABLE_INTERRUPTS	52802, 695
INVOLUTE_RADIUS_DELTA	21015, 309	ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z	55800, 742
IPO_CYCLE_TIME	10071, 29	ISO_M_DRILLING_TYPE	55802, 743
IPO_FUNCTION_MASK	19330, 233	ISO_M_ENABLE_POLAR_COORD	52800, 695
IPO_MAX_LOAD	11510, 126	ISO_M_FUNCTION_MASK	52818, 696
IPO_PARAM_NAME_TAB	10650, 74	ISO_M_RETRACTION_DIR	55818, 744
IPO_PARAM_THREAD_NAME_TAB	10651, 75	ISO_M_RETRACTION_FACTOR	55806, 743
IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO	10070, 29	ISO_M_RETRACTION_FACTOR	55804, 743
IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE	43600, 652	ISO_M_TAPPING_SET_MC	55807, 743
IPT_TRAFO	52500, 694	ISO_SCALING_SYSTEM	52806, 696
IS_ADD_CHAN	20010, 241	ISO_SIMULTAN_AXES_START	52808, 696
IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG	17950, 177	ISO_T_DEEPHOLE_DRILL_MODE	52810, 696
IS_CONCURRENT_POS_AX	30450, 444	ISO_T_DWELL_TIME_UNIT	55810, 743
IS_CONTINUOUS_DATA_SAVE_ON	18233, 205	ISO_T_FUNCTION_MASK	52819, 696
IS_LOCAL_LINK_AXIS	30560, 450	ISO_T_RETRACTION_FACTOR	55819, 744
IS_ROT_AX	30300, 442	ISO_T_RETRACTION_FACTOR	55808, 743
IS_SD_MAX_PATH_ACCEL	42502, 628	Isq-Regler Integralanteil	r1719, 1180
IS_SD_MAX_PATH_JERK	42512, 629	Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung	p1704[0...n], 1177
IS_UNIPOLAR_OUTPUT	30134, 438	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung	p1703[0...n], 1177
IS_VIRTUAL_AX	30132, 437	Isq-Stromreglervorsteuerung Wirbelstromkomp Zeitkonstante	p1735[0...n], 1185

Isq-Stromreglervorsteuerung
 Wirbelstromkompensation Abfall
 p1734[0...n], 1185
 Isttopologie
 r9901[0...n], 1818
 Isttopologie Indizes Anzahl
 r9900, 1818
 Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig
 p1845[0...n], 1210
 Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor
 p1846[0...n], 1211
 Istwertkorrektur Konfiguration
 p1840[0...n], 1209
 Istwertkorrektur Phasenspannungen
 r1849[0...5], 1212
 Istwertkorrektur Phasenströme
 r1848[0...5], 1211
 Istwertkorrektur Statuswort
 r1841, 1209

J

J_MEA_CAL_HEIGHT_FEEDAX
 51772, 678
 J_MEA_CAL_RING_DIAM
 51770, 678
 J_MEA_COLL_MONIT_FEED
 51757, 678
 J_MEA_COLL_MONIT_POS_FEED
 51758, 678
 J_MEA_FIXPOINT
 52750, 694
 J_MEA_FUNCTION_MASK_PIECE
 54780, 718
 J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL
 54782, 718
 J_MEA_M_DIST
 51750, 677
 J_MEA_M_DIST_MANUELL
 51751, 677
 J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH
 51752, 677
 J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS
 51753, 678
 J_MEA_MAGN_GLAS_POS
 52751, 695
 J_MEA_PROTOCOL_FILE
 55774, 742
 J_MEA_T_PROBE_APPR_AX_DIR
 51784, 679
 J_MEA_T_PROBE_APPR_MODE
 52780, 695

J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD
 51780, 678
 J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST
 51786, 679
 JOG_ACCEL_GEO
 21166, 322
 JOG_AND_POS_JERK_ENABLE
 32420, 474
 JOG_AND_POS_MAX_JERK
 32430, 474
 JOG_CIRCLE_CENTRE
 42690, 633
 JOG_CIRCLE_END_ANGLE
 42694, 634
 JOG_CIRCLE_MODE
 42692, 633
 JOG_CIRCLE_RADIUS
 42691, 633
 JOG_CIRCLE_START_ANGLE
 42693, 634
 JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD
 41050, 601
 JOG_FEED_PER_REV_SOURCE
 42600, 630
 JOG_GEOAX_MODE_MASK
 42996, 644
 JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD
 11300, 112
 JOG_INCR_SIZE_TAB
 11330, 113
 JOG_INCR_WEIGHT
 31090, 455
 JOG_INCR_WEIGHT_TRAFO
 31092, 455
 JOG_JERK_GEO
 21168, 323
 JOG_JERK_ORI
 21158, 322
 JOG_JERK_ORI_ENABLE
 21159, 322
 JOG_MODE_MASK
 10735, 90
 JOG_POSITION
 43320, 649
 JOG_REV_IS_ACTIVE
 41100, 601
 JOG_REV_SET_VELO
 41120, 603
 JOG_REV_VELO
 32050, 460
 JOG_REV_VELO_RAPID
 32040, 460

- JOG_ROT_AX_SET_VELO
41130, 603
- JOG_SET_VELO
41110, 602
- JOG_SPIND_SET_VELO
41200, 604
- JOG_VAR_INCR_SIZE
41010, 601
- JOG_VELO
32020, 459
- JOG_VELO_GEO
21165, 322
- JOG_VELO_ORI
21155, 321
- JOG_VELO_RAPID
32010, 459
- JOG_VELO_RAPID_GEO
21160, 322
- JOG_VELO_RAPID_ORI
21150, 321
- K**
- Kennlinie Messung Abkühlungszeit
p2925[0...1], 1365
- Kennlinie Messung aktivieren
p2911, 1364
- Kennlinie Messung Drehzahl
p2927[0...1], 1365
- Kennlinie Messung Fortschrittsanzeige
r2928, 1365
- Kennlinie Messung Grenze oben
p2921[0...1], 1364
- Kennlinie Messung Grenze unten
p2920[0...1], 1364
- Kennlinie Messung Messpunkte Anzahl
p2922[0...1], 1364
- Kennlinie Messung Rampenzeit
p2923[0...1], 1365
- Kennlinie Messung Steuerwort
p2909, 1364
- Kennlinie Messung Wartezeit
p2924[0...1], 1365
- KEYBOARD_STATE
9009, 21
- KHP Control Unit Seriennummer
r7758[0...19], 1660
- KHP Control Unit Soll-Seriennummer
p7759[0...19], 1660
- KHP Konfiguration
p7765, 1662
- KHP OEM-Ausnahmeliste
p7764[0...n], 1661, 1662
- KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764
p7763, 1661
- KHP Passwort Bestätigung
p7768[0...29], 1662
- KHP Passwort Eingabe
p7766[0...29], 1662
- KHP Passwort neu
p7767[0...29], 1662
- KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer
p7769[0...20], 1663
- Kippgrenze Skalierung
p1553[0...n], 1141
- KLId Faktor Flächenanpassung negativ
p3031, 1369
- KLId Faktor Flächenanpassung positiv
p3030, 1369
- KLId Geschwindigkeitsregler Streckenverstärkung
p3075, 1378
- KLId Knickkompensation Q1 negativ Nullbereich
p3036, 1371
- KLId Knickkompensation Q1 positiv Nullbereich
p3033, 1370
- KLId Knickkompensation Q2 negativ
p3042, 1372
- KLId Knickkompensation Q2 positiv
p3039, 1371
- KLId Knickkompensation Q3 negativ Sättigung
p3047, 1374
- KLId Knickkompensation Q3 positiv Sättigung
p3045, 1373
- KLId Knickkompensation U1 negativ Nullbereich
p3037, 1371
- KLId Knickkompensation U1 positiv Nullbereich
p3034, 1370
- KLId Knickkompensation U2 negativ
p3043, 1373
- KLId Knickkompensation U2 positiv
p3040, 1371
- KLId Knickkompensation U3 negativ Sättigung
p3048, 1374
- KLId Knickkompensation U3 positiv Sättigung
p3046, 1373
- KLId Knickkompensation Verrundung 1 negativ
Nullbereich
p3038, 1371
- KLId Knickkompensation Verrundung 1 positiv
Nullbereich
p3035, 1371
- KLId Knickkompensation Verrundung 2 negativ
p3044, 1373

- KLld Knickkompensation Verrundung 2 positiv
p3041, 1372
- KLld Maximale negative Geschwindigkeit
p3086, 1379
- KLld Maximale positive Geschwindigkeit
p3083, 1378
- KLld v/U-Kennlinie Geschwindigkeit gemessen
r1985, 1231
- KLld v/U-Kennlinie Geschwindigkeit parametrisiert
r1986, 1231
- KLld v/U-Kennlinie Spannung
r1987, 1232
- Knickkompensation Q1 negativ Nullbereich
p1836[0...n], 1207
- Knickkompensation Q1 positiv Nullbereich
p1833[0...n], 1206
- Knickkompensation Q2 negativ
p1842[0...n], 1210
- Knickkompensation Q2 positiv
p1839[0...n], 1209
- Knickkompensation Q3 negativ Sättigung
p1847[0...n], 1211
- Knickkompensation Q3 positiv Sättigung
p1845[0...n], 1210
- Knickkompensation U1 negativ Nullbereich
p1837[0...n], 1208
- Knickkompensation U1 positiv Nullbereich
p1834[0...n], 1207
- Knickkompensation U2 negativ
p1843[0...n], 1210
- Knickkompensation U2 positiv
p1840[0...n], 1209
- Knickkompensation U3 negativ Sättigung
p1848[0...n], 1211
- Knickkompensation U3 positiv Sättigung
p1846[0...n], 1211
- Knickkompensation Verrundung 1 negativ
Nullbereich
p1838[0...n], 1208
- Knickkompensation Verrundung 1 positiv Nullbereich
p1835[0...n], 1207
- Knickkompensation Verrundung 2 negativ
p1844[0...n], 1210
- Knickkompensation Verrundung 2 positiv
p1841[0...n], 1209
- Kolbennullpunkt Abgleichwert
p0476[0...n], 910
- Kolbenposition Eigenfrequenz minimal
p0351[0...n], 880
- Kommutierungswinkelfaktor
r0451[0...2], 902
- Kommutierungswinkeloffset
p0431[0...n], 898
- Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID
Skalierung
p1999[0...n], 1235
- Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U
p1828, 1205
- Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V
p1829, 1205
- Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W
p1830, 1206
- Kompensationen Konfiguration
p5250[0...n], 1579
- Komponente löschen
p9917[0...1], 1821
- Komponente Störung
r3120[0...63], 1385
- Komponente vorhanden/nicht vorhanden
r7853[0...n], 1669
- Komponente Warnung
r3121[0...63], 1385
- Komponentennummer ändern
p9914[0...2], 1821
- Komponentennummer global
p7859[0...199], 1669
- Komponenten-Trace Daten hochladen
p7792, 1665
- Komponenten-Trace Signal
p7790[0...15], 1664, 1665
- Komponenten-Trace Trigger
p7791, 1665
- Konfiguration Auto-IBN (p97/p9910)
p9940, 1824
- Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt
r7871[0...15], 1670, 1671
- Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis
r7868[0...24], 1670
- Konfigurationsänderungen global
r7870[0...8], 1670
- Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung
p2195[0...n], 1290
- Kraftausnutzung geglättet
r0033, 788
- Kraftistwert geglättet
r0031, 786, 787
- Kraftkonstante identifiziert
r1937[0...10], 1220
- Kraftregler D-Anteil Glättungszeitkonstante
p1718[0...n], 1179
- Kraftregler Nachstellzeit
p1717[0...n], 1179

- Kraftregler P-Verstärkung
p1715[0...n], 1178
- Kraftregler P-Verstärkung Abschwächung
p1716[0...n], 1179
- Kraftregler Streckenverstärkung
p1700[0...n], 1176
- Kraftregler Vorhaltzeit
p1719[0...n], 1180
- Kraftregler Vorsteuerung Faktor
p1720[0...n], 1180
- Kraftschwellwert 1
p2174[0...n], 1283
- Kraftschwellwert 2
p2194[0...n], 1290
- L**
- Lager Ausführung Auswahl
p0530[0...n], 923
- Lager Codenummer Auswahl
p0531[0...n], 924
- Lager Maximaldrehzahl
p0532[0...n], 924
- Lager Maximalgeschwindigkeit
p0532[0...n], 924
- LANG_SUB_NAME
15700, 167
- LANG_SUB_PATH
15702, 167
- Langstator Konfiguration
p3870, 1467
- Last Masse
p1498[0...n], 1115, 1116
- Last Trägheitsmoment
p1498[0...n], 1115, 1116
- Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
Umdrehungen virtuell
p2721[0...n], 1359
- Lastgetriebe Codenummer
p0541[0...n], 924
- Lastgetriebe Drehrichtung Invertierung
p0546[0...n], 925
- Lastgetriebe Konfiguration
p2720[0...n], 1359
- Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
p2722[0...n], 1359
- Lastgetriebe Maximaldrehmoment
p0543[0...n], 925
- Lastgetriebe Maximaldrehzahl
p0542[0...n], 925
- Lastgetriebe Trägheitsmoment
p0547[0...n], 926
- Lastgetriebe Übersetzungsverhältnis gesamt Nenner
p0545[0...n], 925
- Lastgetriebe Übersetzungsverhältnis gesamt Zähler
p0544[0...n], 925
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben
p2185[0...n], 1287
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten
p2186[0...n], 1287
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben
p2187[0...n], 1288
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten
p2188[0...n], 1288
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben
p2189[0...n], 1289
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten
p2190[0...n], 1289
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1
p2182[0...n], 1286
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2
p2183[0...n], 1286
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3
p2184[0...n], 1287
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1
p2182[0...n], 1286
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2
p2183[0...n], 1286
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3
p2184[0...n], 1286
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben
p2185[0...n], 1287
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten
p2186[0...n], 1287
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben
p2187[0...n], 1288
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten
p2188[0...n], 1288
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben
p2189[0...n], 1288
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten
p2190[0...n], 1289
- Lastüberwachung Reaktion
p2181[0...n], 1285
- Lastüberwachung Verzögerungszeit
p2192[0...n], 1289
- Lastwinkel optimal identifiziert
r1947, 1221
- Latch-Verzugszeit Korrektur
- Nulldurchgangserfassung
p3469[0...n], 1404
- Läufer Thermisch relevante Masse
p0619[0...n], 935

- Läuferwiderstand aktuell
r0396[0...n], 891
- Läuferwiderstand identifiziert
r1927, 1218
- Läuferzeitkonstante identifiziert
r1913, 1215
- LEAD_FUNCTION_MASK
37160, 578
- LEAD_OFFSET_IN_POS
43102, 645
- LEAD_OFFSET_OUT_POS
43106, 645
- LEAD_SCALE_IN_POS
43104, 645
- LEAD_SCALE_OUT_POS
43108, 646
- LEAD_TYPE
43100, 645
- LEADSCREW_PITCH
31030, 452
- Leistungsfaktor geglättet
r0038, 789
- Leistungsfreigabe Sperrzeit
p0231[0...n], 848
- Leistungsgrenze generatorisch
p1531[0...n], 1132
- Leistungsgrenze motorisch
p1530[0...n], 1131, 1132
- Leistungsgrenze Skalierung
p1556[0...n], 1142
- Leistungsteil Aktueller Typ
r0203[0...n], 839
- Leistungsteil Anwendung
p0205, 840
- Leistungsteil Bemessungsleistung
r0206[0...4], 841
- Leistungsteil Bemessungsstrom
r0207[0...4], 841
- Leistungsteil Codenummer
p0201[0...n], 839
- Leistungsteil Codenummer aktuell
r0200[0...n], 839
- Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung
p3901[0...n], 1471
- Leistungsteil EEPROM-Daten Version
r0127[0...n], 825
- Leistungsteil Einschaltverzögerung
p0862, 972
- Leistungsteil Entprellzeit/Wartezeit
p0868, 973
- Leistungsteil Erkennung über LED
p0124[0...n], 824
- Leistungsteil Firmware-Eigenschaften 1
r0192, 837
- Leistungsteil Firmware-Eigenschaften 2
r0193, 837
- Leistungsteil Firmware-Version
r0128[0...n], 825
- Leistungsteil Hardware-Eigenschaften
r0204[0...n], 840
- Leistungsteil Hauptschützhaltezeit nach AUS1
p0867, 973
- Leistungsteil Innenraum-Lüfter
Betriebsstundenzähler
p0254[0...n], 851
- Leistungsteil Komponentenummer
p0121[0...n], 824
- Leistungsteil Konfiguration
p0212, 844
- Leistungsteil Kühlart
p0249, 851
- Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter Betriebsdauer
maximal
p0252, 851
- Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter
Betriebsstundenzähler
p0251[0...n], 851
- Leistungsteil Kühlkörper-Lüfter Verschleißzähler
r0277[0...n], 855
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung
Störschwelle
p7789, 1664
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung
Toleranzfenster
p7788, 1663
- Leistungsteil Leitung Widerstand gesamt
r0372[0...n], 886
- Leistungsteil Maximalstrom
r0209[0...4], 842
- Leistungsteil Motordrossel
p0233, 848
- Leistungsteil Netzennspannung
r0208, 842
- Leistungsteil Netzphasen-Überwachung Toleranzzeit
p1822, 1205
- Leistungsteil Schütz Überwachungszeit
p0255[0...7], 851
- Leistungsteil Sinusfilter Kapazität
p0234, 848
- Leistungsteil Überlastreaktion
p0290, 858
- Leistungsteil Überwachungszeit
p0857, 970, 971

- Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast
p0294, 858
- Leistungsteil Widerstand intern
r0238, 849
- Leistungsteildatensätze (PDS) Anzahl
p0120, 824
- Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv
r0126[0...n], 825
- Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
p0125[0...n], 824
- Leitungsinwenddurchmesser
p0348[0...n], 879
- Leitungslänge A-Seite
p0346[0...n], 878
- Leitungslänge B-Seite
p0347[0...n], 878
- Leitungswiderstand
p0352[0...n], 880
- LEN_AC_FIFO
28264, 430
- LEN_PROTOCOL_FILE
11420, 122
- LIFTFAST_DIST
21200, 326
- LIFTFAST_MODE_MASK
21203, 327
- LIFTFAST_STOP_COND
21204, 327
- LIFTFAST_WITH_MIRROR
21202, 326
- LIMIT_CHECK_MODE
20280, 281
- Linearer Geber Gitterteilung
p0407[0...n], 893
- LINK_BAUDRATE_SWITCH
12540, 138
- LINK_DYNMSG_ALARM_MASK
11416, 121
- LINK_RETRY_CTR
12550, 139
- LINK_TERMINATION
12520, 138
- Liste der Antriebsobjekte
p0978[0...n], 991
- Liste geänderter Parameter 1
r0990[0...99], 992
- Liste geänderter Parameter 10
r0999[0...99], 992
- Liste geänderter Parameter 2
r0991[0...99], 992
- Liste vorhandener Parameter 1
r0980[0...299], 991
- Liste vorhandener Parameter 10
r0989[0...299], 992
- Liste vorhandener Parameter 2
r0981[0...299], 992
- Lizenzierung License Key aktivieren
p9921, 1822
- Lizenzierung License Key eingeben
p9920[0...99], 1822
- Lizenzierung Trial License aktivieren
p9918, 1821
- Lizenzierung Trial License Status
r9919[0...3], 1821
- LOAD_SMOOTH_FILTER_TIME
32925, 500
- LOOKAH_FFORM
20443, 289
- LOOKAH_FREQUENCY
32440, 477
- LOOKAH_FUNCTION_MASK
20455, 289
- LOOKAH_NUM_OVR_POINTS
20430, 288
- LOOKAH_OVR_POINTS
20440, 289
- LOOKAH_RELIEVE_BLOCK_CYCLE
20450, 289
- LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK
20400, 288
- LR Absolutwertgeberjustage Status
p2507[0...n], 1316
- LR Direkter Messtaster 1
p2517[0...2], 1319
- LR Direkter Messtaster 2
p2518[0...2], 1319
- LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung
r2566, 1333
- LR Drehzahlvorsteuerung Faktor
p2534[0...n], 1324
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1
p2536[0...n], 1324
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit
p2535[0...n], 1324
- LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung
Toleranz
p2546[0...n], 1327
- LR Geberzuordnung
p2502[0...n], 1313
- LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung
r2566, 1333
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor
p2534[0...n], 1323

LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter
PT1
p2536[0...n], 1324

LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter
Totzeit
p2535[0...n], 1324

LR Kraftvorsteuerung Masse
p2567[0...n], 1333

LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-
Umschaltung
p2519[0...n], 1320

LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante
p2533[0...n], 1323

LR Längeneinheit LU pro 10 mm
p2503[0...n], 1314

LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung
p2506[0...n], 1316

LR Längeneinheit LU pro Lastweg
p2506[0...n], 1316

LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment
p2567[0...n], 1333

LR Motor/Last Lastumdrehungen
p2505[0...n], 1315

LR Motor/Last Motorumdrehungen
p2504[0...n], 1315

LR Motor/Last Motorweg
p2504[0...n], 1314

LR Nachstellzeit
p2539[0...n], 1325

LR Nockenschaltposition 1
p2547, 1327

LR Nockenschaltposition 2
p2548, 1327

LR Positionierfenster
p2544, 1326

LR Positionierüberwachungszeit
p2545, 1327

LR Proportionalverstärkung
p2538[0...n], 1325

LR Stillstandsfenster
p2542, 1326

LR Stillstandsüberwachungszeit
p2543, 1326

LR Vorbelegung Drehmomentvorsteuerung
p2740, 1360

LUBRICATION_DIST
33050, 502

LUD_EXTENDED_SCOPE
11120, 103

Lüfter Betriebsstundenzähler
p3961, 1473

Lüfternachlaufzeit
p0295, 858

M

M_CODE_ALL_COOLANTS_OFF
52230, 689

M_CODE_CHUCK_CLOSE
52252, 691

M_CODE_CHUCK_OPEN
52250, 690

M_CODE_CHUCK_OPEN_ROT
52251, 691

M_CODE_COOLANT_1_AND_2_ON
52233, 689

M_CODE_COOLANT_1_ON
52231, 689

M_CODE_COOLANT_2_ON
52232, 689

M_CODE_TAILSTOCK_BACKWARD
52254, 691

M_CODE_TAILSTOCK_FORWARD
52253, 691

M_NO_FCT_CYCLE
10715, 86

M_NO_FCT_CYCLE_NAME
10716, 86

M_NO_FCT_CYCLE_PAR
10718, 87

M_NO_FCT_EOP
10714, 85

M_NO_FCT_STOPRE
10713, 85

M19_SPOS
43240, 648

M19_SPOSMODE
43250, 649

MACH_MODEL_MODE
11285, 110

MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO
52260, 692

Magnetisierung Trafo Modus
p5480, 1612

Magnetisierung Trafo Reglerdynamik
p5484[0...2], 1613

Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen
p5485[0...1], 1613

Magnetisierung Trafo Zeiten
p5481[0...2], 1613

Magnetisierungsstrom identifiziert
r1948, 1221

MAINTENANCE_DATA
 33060, 502
 MAJOG_RELEASE_PLANE
 55261, 724
 MAJOG_SAFETY_CLEARANCE
 55260, 723
 Makro Antriebsgerät
 p0015, 781
 Makro Antriebsobjekt
 p0015, 781
 r8570[0...39], 1677
 Makro Ausführung aktuell
 r8585, 1679
 Makro Binektoreingänge (BI)
 p0700, 947
 p0700[0...n], 947
 r8571[0...39], 1678
 Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte
 p1000[0...n], 992
 r8572[0...39], 1678
 Makro Konnektoreingänge (CI) für
 Geschwindigkeitssollwerte
 p1000[0...n], 993
 Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraftsollwerte
 p1500[0...n], 1116
 Makro Konnektoreingänge (CI) für
 Momentensollwerte
 p1500[0...n], 1116
 r8573[0...39], 1678
 MAPPED_FRAME
 32075, 463
 MAPPED_FRAME_MASK
 10616, 70
 Masse Verhältnis Gesamt zu Motor
 p0342[0...n], 876
 Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
 Eingang
 p3576[0...5], 1419
 Master/Slave Zwischenkreisspannungs-
 Überwachung
 p3574[0...3], 1419
 MAX_ACCEL_OVL_FACTOR
 32310, 469
 MAX_AX_ACCEL
 32300, 469
 MAX_AX_JERK
 32431, 475
 MAX_AX_JERK_FACTOR
 32439, 476
 MAX_AX_VELO
 32000, 459
 MAX_BLOCKS_IN_IPOBUFFER
 42990, 644
 MAX_INP_FEED_PER_REV
 55200, 719
 MAX_INP_FEED_PER_TIME
 55201, 719
 MAX_INP_FEED_PER_TOOTH
 55202, 719
 MAX_JERK_STOP
 32429, 474
 MAX_LEAD_ANGLE
 21090, 312
 MAX_PATH_JERK
 20600, 299
 MAX_SKP_LEVEL
 51029, 662
 MAX_TILT_ANGLE
 21092, 312
 MAX_TOOLS_PER_MULTITool
 17504, 171
 Maximaldrehzahl
 p1082[0...n], 1012
 Maximaldrehzahl Skalierung
 p1081, 1011
 Maximalgeschwindigkeit
 p1082[0...n], 1012
 Maximalgeschwindigkeit Skalierung
 p1081, 1011
 MAXNUM_REPLACEMENT_TOOLS
 17500, 171
 MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR
 28241, 427
 MAXNUM_USER_DATA_FLOAT
 14508, 166
 MAXNUM_USER_DATA_HEX
 14506, 166
 MAXNUM_USER_DATA_INT
 14504, 166
 MAXNUM_WAITM_USER
 51300, 674
 MD_FILE_STYLE
 11230, 109
 MD_MODE_MASK
 11202, 107
 MD_TEXT_SWITCH
 9900, 24
 MEA_ACCESS_EXEC
 51742, 677
 MEA_ALARM_MASK
 54750, 716
 MEA_AVERAGE_VALUE
 55625, 735

MEA_AVERAGE_VALUE_NUM 55624, 734	MEA_FEED_FEEDAX_VALUE 55636, 736
MEA_CAL_EDGE_BASE_AX1 54615, 702	MEA_FEED_MEASURE 55630, 735
MEA_CAL_EDGE_BASE_AX2 54619, 702	MEA_FEED_MEASURE_DEG 55631, 735
MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX1 54618, 702	MEA_FEED_PLANE_VALUE 55634, 736
MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX2 54622, 703	MEA_FEED_POS_DEG 55637, 737
MEA_CAL_EDGE_NUM 51601, 674	MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT 55632, 735
MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX1 54617, 702	MEA_FUNCTION_MASK 51740, 675
MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX2 54621, 703	52740, 694
MEA_CAL_EDGE_UPPER_AX2 54620, 702	54740, 715
MEA_CAL_TP_NUM 51602, 674	55740, 739
MEA_CAL_TPW_NUM 51603, 675	MEA_FUNCTION_MASK_PIECE 54760, 717
MEA_CAL_WP_NUM 51600, 674	MEA_FUNCTION_MASK_TOOL 54762, 717
MEA_CM_FEEDFACTOR_1 54675, 710	MEA_FUNCTION_MASK_TURN 54764, 718
MEA_CM_FEEDFACTOR_2 54676, 710	MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB 54652, 708
MEA_CM_MAX_FEEDRATE 54672, 709	MEA_KIN_BALL_VEC 55649, 739
MEA_CM_MAX_PERI_SPEED 54670, 709	MEA_KIN_DM_TOL 55644, 737
MEA_CM_MAX_REVOLUTIONS 54671, 709	MEA_KIN_MIN_ANG_POS 55648, 738
MEA_CM_MEASURING_ACCURACY 54677, 710	MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE 55647, 738
MEA_CM_MIN_FEEDRATE 54673, 709	MEA_KIN_MODE 55645, 738
MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL 51618, 675	MEA_KIN_VALUE 55646, 738
MEA_CM_SPIND_ROT_DIR 54674, 709	MEA_PROTOCOL_USER_EXT 55730, 739
MEA_EDGE_SAVE_ANG 55642, 737	MEA_RESULT_DISPLAY 55613, 733
MEA_EMPIRIC_VALUE 55623, 734	MEA_RESULT_MRD 55614, 733
MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM 55622, 734	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1 54705, 713
MEA_FEED_CIRCLE 55640, 737	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2 54706, 713
MEA_FEED_FAST_MEASURE 55638, 737	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3 54707, 714
	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4 54708, 714

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5 54709, 714	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX1 54626, 703
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6 54710, 715	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2 54628, 704
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1 54695, 711	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX3 54630, 704
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2 54696, 711	MEA_TP_TYPE 54633, 705
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3 54697, 712	MEA_TPW_AX_DIR_AUTO_CAL 54647, 707
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4 54698, 712	MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH 54649, 708
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5 54699, 712	MEA_TPW_EDGE_DISK_SIZE 54646, 707
MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6 54700, 713	MEA_TPW_FEED 54651, 708
MEA_SIM_ENABLE 55618, 733	MEA_TPW_STATUS_GEN 54650, 708
MEA_SIM_MEASURE_DIFF 55619, 734	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1 54640, 706
MEA_SIMULTAN_LIMIT 55700, 739	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX2 54642, 706
MEA_SIMULTAN_POS_DEV_MAX 55701, 739	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX3 54644, 707
MEA_T_CIRCULAR_ARC_DIST 54692, 711	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX1 54641, 706
MEA_T_MAX_STEPS 54693, 711	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX2 54643, 706
MEA_T_PROBE_MANUFACTURER 54689, 710	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX3 54645, 707
MEA_T_PROBE_OFFSET 54691, 711	MEA_TPW_TYPE 54648, 708
MEA_T_PROBE_THICKNESS 51781, 679	MEA_WP_BALL_DIAM 54600, 699
MEA_TP_AX_DIR_AUTO_CAL 54632, 704	MEA_WP_FEED 54611, 702
MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH 54634, 705	MEA_WP_POS_DEV_AX1 54607, 701
MEA_TP_EDGE_DISK_SIZE 54631, 704	MEA_WP_POS_DEV_AX2 54608, 701
MEA_TP_FEED 54636, 705	MEA_WP_STATUS_GEN 54610, 701
MEA_TP_FEED_MEASURE 55628, 735	MEA_WP_STATUS_RT 54609, 701
MEA_TP_STATUS_GEN 54635, 705	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX1 54601, 699
MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX1 54625, 703	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX2 54603, 700
MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX2 54627, 703	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX3 54605, 700
MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX3 54629, 704	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1 54602, 700

MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX2
54604, 700

MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX3
54606, 701

MEAS_CENTRAL_SOURCE
13211, 154

MEAS_PROBE_DELAY_TIME
13220, 155

MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE
13200, 154

MEAS_PROBE_OFFSET
13231, 155

MEAS_PROBE_SOURCE
13230, 155

MEAS_TYPE
13210, 154

Meldungstyp ändern Meldungsnummer
p2118[0...19], 1270

Meldungstyp ändern Typ
p2119[0...19], 1271

Messbuchsen Ausgangsspannung
r0774[0...2], 957

Messbuchsen Auszugebendes Signal
r0772[0...2], 957

Messbuchsen Begrenzung ein/aus
p0784[0...2], 959

Messbuchsen Kennlinie Wert x1
p0777[0...2], 958

Messbuchsen Kennlinie Wert x2
p0779[0...2], 958

Messbuchsen Kennlinie Wert y1
p0778[0...2], 958

Messbuchsen Kennlinie Wert y2
p0780[0...2], 958

Messbuchsen Modus
p0776[0...2], 958

Messbuchsen Normierung pro Volt
r0786[0...2], 959

Messbuchsen Offset
p0783[0...2], 958

Messbuchsen Physikalische Adresse
p0788[0...2], 959

Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert
r0790[0...2], 959

Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung
p0789[0...2], 959

Messfunktion Einschwingperioden Anzahl
p4718, 1544

Messfunktion Konfiguration
p4707, 1542

Messfunktion Mittelungen Anzahl
p4717, 1544

Messfunktion Status
r4706, 1542

Messfunktion Steuerung
p4701, 1541

Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
Umdrehungen virtuell
p0412[0...n], 894

Messgetriebe Konfiguration
p0411[0...n], 894

Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
p0413[0...n], 894

Messtaster 1 Eingangsklemme
p0488, 915
p0488[0...2], 914

Messtaster 2 Eingangsklemme
p0489, 915
p0489[0...2], 915

Messtaster Eingangsklemme
p0580, 928

Messtaster Flanke
p0581, 929

Messtaster Messzeit maximal
p0583, 929

Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren
p0490, 915

Messtaster Pulse pro Umdrehung
p0582, 929

Messtaster Wartezeit
r0589, 930

MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN
55460, 728

MILL_ENGRAVE_POINT_RAD
55400, 725

MILL_ORI_TOL_FINISH
55453, 728

MILL_ORI_TOL_PRECISION
55454, 728

MILL_ORI_TOL_ROUGH
55451, 728

MILL_ORI_TOL_SEMIFIN
55452, 728

MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
55410, 725

MILL_SWIVEL_RESET_MODE
55422, 726

MILL_SWIVEL_RESET_RETRACT
55420, 725

MILL_SWIVEL_RESET_SEQ_AXIS
55423, 726

MILL_SWIVEL_RESET_TRACK
55421, 726

MILL_TOL_FACTOR_FINISH 55443, 727	MM_BUFFERED_AC_PARAM 28255, 428
MILL_TOL_FACTOR_PRECISION 55444, 727	MM_CC_MD_MEM_SIZE 18238, 206
MILL_TOL_FACTOR_ROUGH 55441, 726	MM_CC_STATION_CHAN_MASK 18788, 221
MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN 55442, 727	MM_CEC_MAX_POINTS 18342, 208
MILL_TOL_VALUE_FINISH 55448, 727	MM_COM_COMPRESS_METHOD 18390, 213
MILL_TOL_VALUE_PRECISION 55449, 727	MM_CPREC_FIR_POINTS 38020, 600
MILL_TOL_VALUE_ROUGH 55446, 727	MM_CYC_DATA_MEM_SIZE 18237, 206
MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN 55447, 727	MM_EES_FILE_MEM_SIZE 18357, 209
MIN_CURV_RADIUS 42471, 624	MM_ENABLE_TOOL_ORIENT 18114, 194
MIN_SURF_RADIUS 42472, 624	MM_ENC_COMP_MAX_POINTS 38000, 598
MINFEED 42460, 623	MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE 18360, 210
Minimaldrehzahl p1080[0...n], 1011	MM_EXT_PROG_NUM 18362, 210
Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu Ausgangsfrequenz p1817, 1202	MM_EXTERN_CNC_SYSTEM 10880, 96
Minimalgeschwindigkeit p1080[0...n], 1011	MM_EXTERN_GCODE_SYSTEM 10881, 96
MINTIME_BETWEEN_STROKES 42404, 621	MM_EXTERN_LANGUAGE 18800, 223
MIRROR_REF_AX 10610, 68	MM_EXTERN_MAXNUM_OEM_GCODES 10850, 96
MIRROR_TOGGLE 10612, 69	MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS 28535, 434
MIRROR_TOOL_LENGTH 42900, 635	MM_FRAME_FINE_TRANS 18600, 215
MIRROR_TOOL_WEAR 42910, 635	MM_GUD_VALUES_MEM 18150, 196
MISC_FUNCTION_MASK 30455, 444	MM_INCOA_MEM_SIZE 18235, 206
MM_ABSBLOCK 28400, 433	MM_IPO_BUFFER_SIZE 28060, 422
MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF 28402, 433	MM_KIND_OF_SUMCORR 18112, 193
MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM 18232, 204	MM_LINK_NUM_OF_MODULES 18782, 221
MM_ARCLENGTH_SEGMENTS 28540, 435	MM_LINK_TOA_UNIT 28085, 424
MM_BUFFERED_AC_MARKER 28257, 429	MM_LOOKAH_FFORM_UNITS 28533, 434
	MM_LUD_VALUES_MEM 28040, 422

MM_M_FILE_MEM_SIZE	MM_NUM_AC_PARAM
18353, 208	28254, 428
MM_MAINTENANCE_MON	MM_NUM_AC_SYSTEM_MARKER
18860, 223	28276, 431
MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK	MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM
28520, 433	28274, 430
MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO	MM_NUM_AC_TIMER
18105, 192	28258, 429
MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL	MM_NUM_AN_TIMER
18106, 192	18710, 219
MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES	MM_NUM_BASE_FRAMES
18079, 183	28081, 423
MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES	MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
18078, 183	28070, 422
MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE	MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS
18110, 193	28090, 425
MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS	MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM
28180, 426	28100, 425
MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS	MM_NUM_CC_HEAP_MEM
18790, 221	28105, 425
MM_MAXNUM_3D_COLL_PAIRS	MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM
18898, 225	18090, 185
MM_MAXNUM_3D_COLLISION	MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM
18896, 225	18092, 186
MM_MAXNUM_3D_FACETS	MM_NUM_CC_MON_PARAM
18895, 224	18098, 189
MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN	MM_NUM_CC_MTLOC_PARAM
18894, 224	18194, 199
MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN	MM_NUM_CC_MULTITool_PARAM
18897, 225	18192, 198
MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM	MM_NUM_CC_TDA_PARAM
18892, 224	18094, 187
MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS	MM_NUM_CC_TOA_PARAM
18890, 224	18096, 188
MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM	MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM
18893, 224	18200, 199
MM_MAXNUM_3D_WPFX_PROT_ELEM	MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM
18891, 224	18202, 200
MM_MAXNUM_ALARM_ACTIONS	MM_NUM_CCS_MON_PARAM
18730, 220	18208, 202
MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM	MM_NUM_CCS_TDA_PARAM
18880, 223	18204, 201
MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES	MM_NUM_CCS_TOA_PARAM
18882, 223	18206, 202
MM_MAXNUM_SURF_GROUPS	MM_NUM_CP_MODUL_LEAD
28072, 423	18452, 215
MM_MEMORY_CONFIG_MASK	MM_NUM_CP_MODULES
18234, 206	18450, 215
MM_NCU_LINK_MASK	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS
18780, 220	18404, 214
MM_NUM_AC_MARKER	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM
28256, 429	18410, 215

MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
18403, 213

MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM
18409, 214

MM_NUM_CURVE_SEGMENTS
18402, 213

MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM
18408, 214

MM_NUM_CURVE_TABS
18400, 213

MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM
18406, 214

MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
18100, 190

MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
18310, 207

MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC
18077, 182

MM_NUM_DRS_GRINDING_PATHS
18113, 194

MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS
28252, 428

MM_NUM_FEATURE_BLOCKS
28620, 437

MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
18320, 207

MM_NUM_FILES_PER_DIR
18280, 207

MM_NUM_G_FRAMES
28079, 423

MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES
18602, 215

MM_NUM_GLOBAL_G_FRAMES
18603, 216

MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES
18601, 215

MM_NUM_GUD_MODULES
18118, 195

MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN
18130, 196

MM_NUM_GUD_NAMES_NCK
18120, 195

MM_NUM_KIN_TRAFOS
18866, 223

MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS
28160, 426

MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE
18076, 182

MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL
28020, 421

MM_NUM_MAGAZINE
18084, 184

MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
18086, 185

MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES
18170, 197

MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM
18180, 198

MM_NUM_MMC_UNITS
10134, 37

MM_NUM_MULTITool
18083, 184

MM_NUM_MULTITool_LOCATIONS
18085, 185

MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE
28210, 426

MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN
28200, 426

MM_NUM_PROTECT_AREA_CONTOUR
28212, 427

MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK
18190, 198

MM_NUM_R_PARAM
28050, 422

MM_NUM_R_PARAM_NCK
18156, 197

MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
28010, 421

MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS
28251, 428

MM_NUM_SINGULARITY_BLOCKS
28592, 436

MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
18270, 206

MM_NUM_SUMCORR
18108, 193

MM_NUM_SURF_LEVELS
28071, 423

MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS
18663, 217

MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL
18662, 217

MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR
18664, 218

MM_NUM_SYNACT_GUD_INT
18661, 216

MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL
18660, 216

MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING
18665, 218

MM_NUM_SYNC_DIAG_ELEMENTS
28240, 427

MM_NUM_SYNC_ELEMENTS
28250, 427

MM_NUM_SYNC_STRINGS
28253, 428

MM_NUM_SYSTEM_FILES_IN_FS
18321, 207

MM_NUM_TOOL
18082, 184

MM_NUM_TOOL_ADAPTER
18104, 191

MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2
18103, 190

MM_NUM_TOOL_CARRIER
18088, 185

MM_NUM_TOOL_ENV
18116, 195

MM_NUM_TOOLHOLDERS
18075, 181

MM_NUM_USER_FRAMES
28080, 423

MM_NUM_USER_MACROS
18160, 197

MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS
28150, 425

MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS
28600, 436

MM_ORIPATH_CONFIG
28580, 435

MM_ORISON_BLOCKS
28590, 436

MM_PATH_VELO_SEGMENTS
28530, 434

MM_PREPDYN_BLOCKS
28610, 436

MM_PROTOK_FILE_BUFFER_SIZE
18374, 212

MM_PROTOK_NUM_ETP_OEM_TYP
28301, 432

MM_PROTOK_NUM_ETP_STD_TYP
28302, 432

MM_PROTOK_NUM_ETPD_OEM_LIST
18372, 211

MM_PROTOK_NUM_ETPD_STD_LIST
18371, 211

MM_PROTOK_NUM_FILES
18370, 210

MM_PROTOK_NUM_SERVO_DATA
18373, 211

MM_PROTOK_SESS_ENAB_USER
18375, 212

MM_PROTOK_USER_ACTIVE
28300, 431

MM_QEC_MAX_POINTS
38010, 599

MM_REORG_LOG_FILE_MEM
28000, 420

MM_S_FILE_MEM_SIZE
18354, 209

MM_SEARCH_RUN_RESTORE_MODE
28560, 435

MM_SERVO_FIFO_SIZE
18720, 219

MM_SHAPED_TOOLS_ENABLE
28290, 431

MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA
18700, 219

MM_SMOOTH_SURFACE_NORMALS
28291, 431

MM_SYSTEM_DATAFRAME_MASK
28083, 424

MM_SYSTEM_FRAME_MASK
28082, 424

MM_T_FILE_MEM_SIZE
18355, 209

MM_TOOL_DATA_CHG_BUFF_SIZE
28450, 433

MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
18080, 183

MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ
18074, 181

MM_TRACE_DATA_FUNCTION
22714, 353

MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION
18792, 222

MM_TRACE_VDI_SIGNAL
18794, 222

MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM
18091, 186

MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM
18093, 187

MM_TYPE_CC_MON_PARAM
18099, 189

MM_TYPE_CC_MTLOC_PARAM
18195, 199

MM_TYPE_CC_MULTITool_PARAM
18193, 198

MM_TYPE_CC_TDA_PARAM
18095, 187

MM_TYPE_CC_TOA_PARAM
18097, 188

MM_TYPE_CCS_MAGAZINE_PARAM
18201, 200

MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM
18203, 200

MM_TYPE_CCS_MON_PARAM
18209, 203

MM_TYPE_CCS_TDA_PARAM 18205, 201	Mot_temp_mod 1/3 Warnschwelle Abbild p5390 r5398[0...n], 1598
MM_TYPE_CCS_TOA_PARAM 18207, 202	Mot_temp_mod 2: Sensor Warnschwelle p0604[0...n], 932
MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE 18102, 190	Mot_temp_mod 2: Sensor Zeitstufe p0606[0...n], 932
MM_U_FILE_MEM_SIZE 18352, 208	Mot_temp_mod 3: Zeitstufe r5387[0...n], 1597
MM_USER_MEM_BUFFERED 18230, 204	Mot_temp_mod Aktivierung p0612[0...n], 934
MM_USER_MEM_DYNAMIC 18210, 203	Mot_temp_mod Rotortemperatur r0633[0...n], 938
MMC_CMD_TIMEOUT 10132, 36	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur r0631[0...n], 938
MODE_AC_FIFO 28266, 430	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur r0632[0...n], 938
MODESWITCH_MASK 20114, 258	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur r0630[0...n], 938
Modulationsgrad maximal r0073, 802	MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert p3045, 1373
Modulator Konfiguration p1810, 1201	MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert p3046, 1374
Modulator Modus p1802[0...n], 1198, 1199	MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert p3047, 1374
MODULO_RANGE 30330, 443	MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert p3048, 1375
MODULO_RANGE_START 30340, 444	MotId Drehmomentkonstante identifiziert p3016, 1368
Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung p2195[0...n], 1290	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert p3049[0...n], 1375
Momentenausnutzung geglättet r0033, 787, 788	MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung identifiziert p3049[0...n], 1375
Momentenausnutzung Skalierung p2196[0...n], 1290	MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert p3081, 1378
Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle p0615[0...n], 934	MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert p3080, 1378
Mot_temp_mod 1/2 Sensor Schwelle und Temperaturwert p0605[0...n], 932	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert p3031, 1369, 1370
Mot_temp_mod 1/3 Stillstand Überhöhungsfaktor p5350[0...n], 1597	MotId Hauptinduktivität identifiziert p3060[0...n], 1376
Mot_temp_mod 1/3 Störschwelle p5391[0...n], 1598	MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert p3030, 1369
Mot_temp_mod 1/3 Störschwelle Abbild p5391 r5399[0...n], 1598	MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert p3045, 1373
Mot_temp_mod 1/3 Umgebungstemperatur p0613[0...n], 934	MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert p3046, 1374
Mot_temp_mod 1/3 Umgebungstemperatur Abbild p0613 r5397, 1598	MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert p3047, 1374
Mot_temp_mod 1/3 Warnschwelle p5390[0...n], 1597	MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert p3048, 1375

- MotId Kraftkonstante identifiziert
p3016, 1368
- MotId Last Masse identifiziert
p3042, 1372
- MotId Last Trägheitsmoment identifiziert
p3042, 1372
- MotId Lastwinkel optimal identifiziert
p3027, 1368
- MotId Läuferstreuinduktivität identifiziert
p3058[0...n], 1376
- MotId Läuferwiderstand identifiziert
p3054[0...n], 1376
- MotId Magnetisierungsstrom identifiziert
p3020, 1368
- MotId Motor-Masse identifiziert
p3041, 1372
- MotId Motormodell mit Geber Umschaltzahl
identifiziert
p3088, 1379
- MotId Motormodell mit Geber
Umschaltgeschwindigkeit ident
p3088, 1379
- MotID Periodische Lagefehler Amplitude 1
p3065, 1376
- MotID Periodische Lagefehler Amplitude 2
p3067, 1377
- MotID Periodische Lagefehler Winkel 1
p3066, 1377
- MotID Periodische Lagefehler Winkel 2
p3068, 1377
- MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert
p3028, 1369
- MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert
p3028, 1369
- MotId Spannungsabbildungsfehler Endwert
identifiziert
p3070, 1377
- MotId Spannungsabbildungsfehler
Halbleiterspannung identifiziert
p3072, 1377
- MotId Spannungsabbildungsfehler Stromoffset
identifiziert
p3071, 1377
- MotId Spannungskonstante identifiziert
p3017, 1368
- MotId Ständerstreuinduktivität identifiziert
p3056[0...n], 1376
- MotId Ständerwiderstand identifiziert
p3050[0...n], 1375
- MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert
p3083, 1378
- MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert
p3082, 1378
- MotId Stromregleradaption Einsatzpunkt oben
identifiziert
p3012[0...n], 1367
- MotId Stromregleradaption Einsatzpunkt unten
identifiziert
p3011[0...n], 1367
- MotId Stromregleradaption P-Verstärkung identifiziert
p3013[0...n], 1367
- MotId Trägheitsmoment identifiziert
p3041, 1372
- MotId: Flusskennlinie Koeffizient K01 identifiziert
p3032, 1370
- MotId: Flusskennlinie Koeffizient K02 identifiziert
p3033, 1370
- MotId: Flusskennlinie Koeffizient K03 identifiziert
p3034, 1370
- Motor Betriebsstunden aktuell
p0650[0...n], 941
- Motor Betriebsstunden Wartungsintervall
p0651[0...n], 942
- Motor blockiert Drehzahlschwelle
p2175[0...n], 1284
- Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle
p2175[0...n], 1284
- Motor blockiert Verzögerungszeit
p2177[0...n], 1285
- Motor gekippt Verzögerungszeit
p2178[0...n], 1285
- Motor Komponentenummer
p0131[0...n], 826
- Motor kT-Kennlinie kT1
p0645[0...n], 940, 941
- Motor kT-Kennlinie kT3
p0646[0...n], 941
- Motor kT-Kennlinie kT5
p0647[0...n], 941
- Motor kT-Kennlinie kT7
p0648[0...n], 941
- Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort
r0303[0...n], 860
- Motor Module Phasenverschiebung Zweites System
p6397, 1632
- Motor parallelgeschaltet Anzahl
p0306[0...n], 861, 862
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1
p0362[0...n], 884
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2
p0363[0...n], 884
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3
p0364[0...n], 884

- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4
p0365[0...n], 884
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1
p0366[0...n], 885
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2
p0367[0...n], 885
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3
p0368[0...n], 885
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4
p0369[0...n], 885
- Motor Ständerwiderstand Skalierung
p0652[0...n], 942
- Motor Temperatur Offset PT100
p0624[0...n], 936
- Motor Übertemperatur Läufer
p0628[0...n], 937
- Motor Übertemperatur Ständereisen
p0626[0...n], 937
- Motor Übertemperatur Ständerwicklung
p0627[0...n], 937
- Motor Umgebungstemperatur während
Inbetriebnahme
p0625[0...n], 937
- Motor-/Geberdatensatz angewählt
r0838[0...3], 966
- Motor-/Reglerdaten Berechnung
p3940[0...n], 1472
- Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration
p1780[0...n], 1194
- Motor-Auferregungszeit
p0346[0...n], 878
- Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach
Wiedereinschaltung
p0622[0...n], 936
- Motor-Bemessungsanlaufzeit
r0345[0...n], 877
- Motor-Bemessungsdrehmoment
p0312[0...n], 864
r0333[0...n], 872
- Motor-Bemessungsdrehzahl
p0311[0...n], 864
- Motor-Bemessungs-EMK
r0337[0...n], 874
- Motor-Bemessungsfrequenz
p0310[0...n], 863
- Motor-Bemessungsfrequenz aktuell
r0336[0...n], 873
- Motor-Bemessungsgeschwindigkeit
p0311[0...n], 864
- Motor-Bemessungskraft
p0312[0...n], 865
r0333[0...n], 872
- Motor-Bemessungsleistung
p0307[0...n], 862
- Motor-Bemessungsleistungsfaktor
p0308[0...n], 862
r0332[0...n], 872
- Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-
kurzschlussstrom
p0320[0...n], 868
- Motor-Bemessungsschlupf
r0330[0...n], 872
- Motor-Bemessungsspannung
p0304[0...n], 861
r0339[0...n], 874
- Motor-Bemessungsstrom
p0305[0...n], 861
- Motor-Bemessungsstrom identifiziert
p0343[0...n], 877
- Motor-Bemessungswirkungsgrad
p0309[0...n], 863
- Motorcodenummer Auswahl
p0301[0...n], 860
- Motorcodenummer Motor mit DRIVE-CLiQ
r0302[0...n], 860
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse
r0380[0...n], 887
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung
p0657[0...n], 943
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse
p0359[0...n], 883
r0381[0...n], 887
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung
p0658[0...n], 943
- Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung
p0659[0...n], 943
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse
p0355[0...n], 882
r0375[0...n], 886
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung
p0660[0...n], 943
- Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse
r0385[0...n], 888
- Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten
ermittelt
r3927[0...n], 1472
- Motordatenidentifikation Auswahl
p1910, 1215
- Motordatenidentifikation stehend
p1910, 1215
- Motordatenidentifikation Steuerwort
p1909[0...n], 1213, 1214
r3927[0...n], 1472

- Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt
r3928[0...n], 1472
- Motordatenidentifikation und Drehende Messung
p1900, 1212
- Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung
r0047, 792
- Motordatensatz (MDS) Nummer
p0186[0...n], 836
- Motordatensatz MDS kopieren
p0139[0...2], 826
- Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam
r0049[0...3], 792
- Motordatensätze (MDS) Anzahl
p0130, 825
- Motor-Drehmomentkonstante
p0316[0...n], 866, 867
- Motor-Drehmomentkonstante aktuell
r0334[0...n], 873
- Motordrossel in Reihe Anzahl
p0235, 849
- Motor-Entregungszeit
p0347[0...n], 878
- Motorgeber Störreaktion GEBER
p0491, 915, 916
- Motor-Grenzstrom
p0338[0...n], 874
- Motorhaltebremse Konfiguration
p1215, 1040
- Motorhaltebremse öffnen Schwelle
p1221, 1041
- Motorhaltebremse Öffnungszeit
p1216, 1040
- Motorhaltebremse Schließzeit
p1217, 1040
- Motorhaltebremse Steuerwort
p1275, 1053
- Motorhaltebremse Stillstandserkennung
Überbrückung
p1276, 1053
- Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle überschritten
p1277, 1053
- Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung
p0655[0...n], 942
- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt
p0361[0...n], 884
r0383[0...n], 888
- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung
p0656[0...n], 942
- Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt
r0382[0...n], 888
- Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt
p0360[0...n], 883
- Motor-Kippkraftkorrekturfaktor
p0326[0...n], 871
- Motor-Kippmomentkorrekturfaktor
p0326[0...n], 870
- Motor-Kippmomentkorrekturfaktor bei p1402.6 = 1
p0388[0...n], 889
- Motor-Konfiguration
p0133[0...n], 826
- Motor-Kraftkonstante
p0316[0...n], 867
- Motor-Kraftkonstante aktuell
r0334[0...n], 873
- Motor-Kühlart
p0335[0...n], 873
- Motor-Lastwinkel optimal
p0327[0...n], 871
- Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse
p0358[0...n], 883
- Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse
p0354[0...n], 881, 882
r0374[0...n], 886
- Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse
r0384[0...n], 888
- Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell
r0331[0...n], 872
- Motor-Masse
p0341[0...n], 875
- Motor-Masse (für thermisches Motormodell)
p0344[0...n], 877
- Motor-Maximaldrehzahl
p0322[0...n], 868, 869
- Motor-Maximalgeschwindigkeit
p0322[0...n], 869
- Motor-Maximalstrom
p0323[0...n], 869
- Motormodell Abweichung Komponente 1
r1762[0...1], 1190
- Motormodell Abweichung Komponente 2
r1763, 1190
- Motormodell Adaptionen Konfiguration
p1780[0...n], 1193, 1194

- Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam
r1765[0...1], 1191
- Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam
r1768[0...1], 1191
- Motormodell Drehzahlwert Glättungszeit geberlos
p1451[0...n], 1095
- Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung
p1744[0...n], 1185
- Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung
p1745[0...n], 1185
- Motormodell Fehlersignal Kipperkennung
r1746, 1186
- Motormodell Flussbetrag
r1779, 1193
- Motormodell Flusswinkeldifferenz
r1778, 1193
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha
p1774[0...n], 1192
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta
p1775[0...n], 1192
- Motormodell Konfiguration
p1750[0...n], 1186
- Motormodell kT-Adaption Glättungszeit
p1795[0...n], 1195
- Motormodell kT-Adaption Korrekturwert
r1797, 1196
r1797[0...n], 1196
- Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit
p1795[0...n], 1195
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz
r1791, 1195
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltenschlupf
r1792, 1195
- Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert
r1787[0...n], 1195
- Motormodell Lh-Adaption Kp
p1785[0...n], 1194
- Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit
p1786[0...n], 1194
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp
p1760[0...n], 1190
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn
p1761[0...n], 1190
- Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit
p1752[0...n], 1187
- Motormodell Obere Umschaltdrehzahl / Anhebung
Umschaltdrehzahl
p1749[0...n], 1186
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp
p1764[0...n], 1190
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn
p1767[0...n], 1191
- Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt
Einschwingregler Kp
p1757[0...n], 1189
- Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp
p1798[0...n], 1196
- Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Tn
p1799[0...n], 1196
- Motormodell Pulsverfahren Übergangsdrehzahl
p1747[0...n], 1186
- Motormodell Rückführung Skalierung
p1784[0...n], 1194
- Motormodell Schlupfdrehzahl
r1773[0...1], 1192
- Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe
p1766[0...n], 1191
- Motormodell Status
r1751, 1187
- Motormodell Status Signale
r1776[0...6], 1192
- Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber
p1752[0...n], 1187
- Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb
p1755[0...n], 1188
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese
p1756, 1188
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb
mit Geber
p1753[0...n], 1187
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese
geberloser Betrieb
p1756, 1189
- Motormodell Umschaltdrehzahl unten
p1748[0...n], 1186
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit geberloser
Betrieb
p1755[0...n], 1188
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese
p1756, 1189
- Motormodell Umschaltwartezeit geregelt
p1769[0...n], 1191
- Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert
p1758[0...n], 1189
- Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt
p1759[0...n], 1189
- Motor-Nenn-Läuferwiderstand
r0376[0...n], 886
- Motor-Nenn-Ständerwiderstand
r0373[0...n], 886
- Motor-Pollageidentifikation Strom
p0329[0...n], 871
- Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase
p0325[0...n], 870

- Motor-Polpaarweite
 - p0315[0...n], 866
- Motor-Polpaarzahl
 - p0314[0...n], 866
- Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)
 - r0313[0...n], 865
- Motorpotenziometer Hochlaufzeit
 - p1047[0...n], 1005
- Motorpotenziometer Konfiguration
 - p1030[0...n], 1002
- Motorpotenziometer Maximaldrehzahl
 - p1037[0...n], 1003
- Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit
 - p1037[0...n], 1003
- Motorpotenziometer Minimaldrehzahl
 - p1038[0...n], 1003
- Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit
 - p1038[0...n], 1003
- Motorpotenziometer Rücklaufzeit
 - p1048[0...n], 1005
- Motorpotenziometer Startwert
 - p1040[0...n], 1004
- Motor-Reluktanzkraftkonstante
 - p0328[0...n], 871
- Motor-Reluktanzmomentkonstante
 - p0328[0...n], 871
- Motor-Spannungskonstante
 - p0317[0...n], 867
- Motor-Ständerinduktivität d-Achse
 - p0357[0...n], 882
 - r0378[0...n], 887
- Motor-Ständerstreuinduktivität
 - p0356[0...n], 882
- Motor-Ständerstreuinduktivität Skalierung
 - p0653[0...n], 942
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante
 - r0386[0...n], 888
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse
 - r0387[0...n], 889
- Motor-Ständerwiderstand kalt
 - p0350[0...n], 880
 - r0370[0...n], 885
- Motor-Stillstands Drehmoment
 - p0319[0...n], 868
- Motor-Stillstandskraft
 - p0319[0...n], 868
- Motor-Stillstandsstrom
 - p0318[0...n], 867, 868
- Motor-Streuinduktivität gesamt
 - r0377[0...n], 887
- Motortemperatur gemessen
 - r4620[0...3], 1532
- Motortemperatursensor 1 Sensortyp
 - p4600[0...n], 1530
- Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS
 - p4610[0...n], 1531
- Motortemperatursensor 2 Sensortyp
 - p4601[0...n], 1530
- Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS
 - p4611[0...n], 1531
- Motortemperatursensor 3 Sensortyp
 - p4602[0...n], 1530
- Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS
 - p4612[0...n], 1531
- Motortemperatursensor 4 Sensortyp
 - p4603[0...n], 1531
- Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS
 - p4613[0...n], 1531
- Motortemperatursensor für Überwachung
 - p0600[0...n], 930, 931
- Motortemperatursensor Sensortyp
 - p0601[0...n], 931
- Motor-Trägheitsmoment
 - p0341[0...n], 875, 876
- Motortyp Auswahl
 - p0300[0...n], 859
- Motorübertemperatur Reaktion
 - p0610[0...n], 933
- Motorübertemperatur Warnschwelle 1
 - p0616[0...n], 934, 935
- Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur
 - p1991[0...n], 1232, 1233
- Motorumschaltung Motornummer
 - p0826[0...n], 964
- Motorumschaltung Schützensteuerung
 - Verzögerungszeit
 - p0839, 966
- Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer
 - p0827[0...n], 964
- Motor-Vorschaltinduktivität
 - p0353[0...n], 881
- MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 - 37250, 581
- MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 - 37252, 581
- MS_COUPLING_ALWAYS_ACTIVE
 - 37262, 584
- MS_FUNCTION_MASK
 - 37253, 582
- MS_MAX_CTRL_VELO
 - 37260, 583
- MS_MOTION_DIR_REVERSE
 - 37274, 585

MS_SPIND_COUPLING_MODE 37263, 584	NCK_PCOS_TIME_RATIO 10185, 38
MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME 37266, 585	NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK 11752, 132
MS_TENSION_TORQUE 37264, 584	NCU_LINK_CONNECTIONS 18781, 220
MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION 37255, 583	NCU_LINKNO 12510, 138
MS_TORQUE_CTRL_I_TIME 37258, 583	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle p0284, 857
MS_TORQUE_CTRL_MODE 37254, 582	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle p0285, 857
MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN 37256, 583	Netznennfrequenz p0211, 843, 844
MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE 37268, 585	Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit p3472[0...4], 1404
MS_VELO_TOL_COARSE 37270, 585	Netzschütz Überwachungszeit p0861, 971
MS_VELO_TOL_FINE 37272, 585	Netzspannung Drehfeldrichtung p6422, 1633
MTrace Ringpufferdateien Anzahl p4844[0...1], 1561	Netzspannung Wirk-/Blindkomponente Glättungszeitkonstante p6425, 1633
MTrace Zyklus aktuell Anzeige r4841[0...1], 1560	Netzspannungserfassung Verstärkungsanpassung p6421[0...1], 1632
MTrace Zyklus Anzahl Einstellung p4840[0...1], 1560	Netzstatikregelung Dämpfung Glättungszeit p5477, 1612
MULTFEED_ASSIGN_FASTIN 21220, 328	Netzstatikregelung Dämpfung Verstärkung p5476, 1611
MULTFEED_STORE_MASK 21230, 328	Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit p5409, 1600
MULTITOOLLOC_DEFAULT 20274, 280	Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauffrequenz p5405, 1599
N	Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung p5407, 1600
NAME_TOOL_CHANGE_PROG 52240, 690	Netzstatikregelung Konfiguration p5400, 1598
NC_SYS_CODE_CONF_NAME_TAB 10724, 89	Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta- Komponente r5448[0...3], 1607
NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB 10712, 85	Netzstatikregelung Spannung Alpha-/Beta- Komponente r5445[0...11], 1606
NC_USER_EXTERN_GCODES_TAB 10882, 97	Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit p5427, 1603
NCBFRAME_POWERON_MASK 10615, 69	Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss p5428[0...3], 1603
NCBFRAME_RESET_MASK 10613, 69	Netzstatikregelung Spannungsregelung P- Verstärkung p5426, 1603
NCK_EG_FUNCTION_MASK 11756, 132	
NCK_LEAD_FUNCTION_MASK 11750, 131	

- Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit
p5419, 1602
- Netzstatikregelung Spannungsstatik
Leerlaufspannung
p5415, 1601
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
p5417, 1601
- Netzstatikregelung Strom zulässig
r5479[0...5], 1612
- Netzstatikregelung Stromgrenzen
p5478[0...1], 1612
- Netzstatikregelung Unsymmetrie Winkel
p5589, 1629
- Netzstatikregelung Unsymmetrie Zeiten
p5588[0...2], 1629
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik
Glättungszeit
p5414, 1601
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Steigung
p5413, 1601
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität
p5423, 1602
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit
p5424, 1603
- Netzüberspannung Warnschwelle
p0281, 856
- Netzüberwachung Frequenzen
p5547[0], 1623
- Netzüberwachung Frequenzschwelle
p5544[0...3], 1623
- Netzüberwachung HFRT Frequenzwerte
p5557[0...9], 1626
- Netzüberwachung HFRT Zeitwerte
p5556[0...9], 1626
- Netzüberwachung HVRT Spannungswerte
p5552[0...9], 1624
- Netzüberwachung HVRT Zeitwerte
p5551[0...9], 1624
- Netzüberwachung Konfiguration
p5540, 1622
- Netzüberwachung LFRT Frequenzwerte
p5559[0...9], 1626
- Netzüberwachung LFRT Zeitwerte
p5558[0...9], 1626
- Netzüberwachung LVRT Spannungswerte
p5554[0...9], 1625
- Netzüberwachung LVRT Zeitwerte
p5553[0...9], 1625
- Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
Frequenzkennlinie
p5555[0...2], 1625
- Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
Spannungskennlinie
p5550[0...2], 1624
- Netzüberwachung Spannungsschwelle
p5543[0...3], 1622
- Netzüberwachung Verstärkungen
p5548[0], 1623
- Netzüberwachung Zeiten
p5545[0...7], 1623
- Netzunterspannung Abschaltschwelle
p0283, 856
- Netzunterspannung Warnschwelle
p0282, 856
- NIBBLE_PRE_START_TIME
26018, 416
- NIBBLE_PUNCH_CODE
26008, 414
- NIBBLE_PUNCH_INMASK
26006, 413
- NIBBLE_PUNCH_OUTMASK
26004, 413
- NIBBLE_SIGNAL_CHECK
26020, 416
- NIBPUNCH_PRE_START_TIME
42402, 621
- Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert
Pos1
r0473, 909
r0473[0...2], 909
- Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert
POS1 (erkannt)
p0416[0...n], 895
- NOCO_ADAPT_AX_1
37312, 587
- NOCO_ADAPT_AX_2
37322, 588
- NOCO_ADAPT_AX_3
37332, 590
- NOCO_ADAPT_NUM_1
37314, 587
- NOCO_ADAPT_NUM_2
37324, 588
- NOCO_ADAPT_NUM_3
37334, 590
- NOCO_ADAPT_POS_1
37316, 587
- NOCO_ADAPT_POS_2
37326, 589
- NOCO_ADAPT_POS_3
37336, 590
- NOCO_COMPLIANCE_1
37318, 587

- NOCO_COMPLIANCE_2
37328, 589
- NOCO_COMPLIANCE_3
37338, 591
- NOCO_ENABLE
37300, 586
- NOCO_FILTER_TIME
37302, 586
- NOCO_INPUT_AX_1
37310, 586
- NOCO_INPUT_AX_2
37320, 588
- NOCO_INPUT_AX_3
37330, 589
- Norm IEC/NEMA
p0100, 811
- NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
10630, 73
- Normierung spezifisch Bezugswerte
p0514[0...9], 920
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[0]
p0515[0...19], 921
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[1]
p0516[0...19], 921
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[2]
p0517[0...19], 921
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[3]
p0518[0...19], 921
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[4]
p0519[0...19], 922
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[5]
p0520[0...19], 922
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[6]
p0521[0...19], 922
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[7]
p0522[0...19], 922
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[8]
p0523[0...19], 923
- Normierung spezifisch Parameter bezogen auf
p0514[9]
p0524[0...19], 923
- NTP Zeitzone
p3106, 1382
- NTP-Server IP Address
p3105[0...3], 1382
- Nullmarke Mindestlänge
p4686[0...n], 1540
- Nullmarkenauswahl Eingangsklemme
p0493, 917
p0493[0...n], 917
- Nullmarkenersatz Eingangsklemme
p0494[0...n], 918
p0495, 918
p0495[0...2], 918
- Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig
p4680[0...n], 1538
- Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
negativ
p4682[0...n], 1539
- Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
positiv
p4681[0...n], 1539
- Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
Warnschwelle negativ
p4684[0...n], 1539
- Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
Warnschwelle positiv
p4683[0...n], 1539
- NUM_AC_FIFO
28260, 429
- NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM
19102, 228
- NUM_ADD_CHANNELS
19210, 229
- NUM_AXES_IN_SYSTEM
19100, 227
- NUM_CHANNELS
19200, 229
- NUM_DISPLAYED_CHANNELS
51065, 667
- NUM_DRIVEBASED_SAFE_AXES
19121, 229
- NUM_ENCS
30200, 438
- NUM_FIX_POINT_POS
30610, 451
- NUM_GEAR_STEPS
35090, 518
- NUM_GEAR_STEPS2
35092, 518
- NUM_IPO_AXES
19110, 228
- NUM_LEAD_LINK_AXES
19142, 229

- NUM_MODE_GROUPS
19220, 230
- NUM_SAFE_AXES
19120, 228
- NUM_SPL_IO
19122, 229
- NUTATION_ANGLE_NAME
10648, 74
- NVRAM Aktion
p7770, 1663
- NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen
p7775, 1663

- O**
- Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung
p5440, 1605
- Oberschwingungsregler Bandpassfilter
Mittenfrequenz
p5442[0...3], 1606
- Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
p5441[0...3], 1606
- Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
gesamt
p5443, 1606
- OEM_AXIS_INFO
37800, 593
- OEM_CHAN_INFO
27400, 416
- OEM_GLOBAL_INFO
17400, 170
- OEM-Geber Diagnosesignal Auswahl
p4641[0...2], 1532
- OFF_ORI_LIMIT
42664, 631
- OFF_ORI_MODE
21096, 314
- One Button Tuning Konfiguration
p5301[0...n], 1590
- One Button Tuning Testsignal aktivieren
p5307[0...n], 1591
- One Button Tuning Testsignal Dauer
p5309[0...n], 1592
- One Button Tuning Testsignal Wegbegrenzung
p5308[0...n], 1592
- Online / One Button Tuning Dynamik Zeitkonstante
p5275[0...n], 1585
- Online / One Button Tuning Konfiguration
p5271[0...n], 1583, 1584
- Online / One Button Tuning maximaler Kv-Faktor
geschätzt
r5276[0...n], 1585
- Online / One Button Tuning Vorsteuer Symmetrierzeit
geschätzt
r5277[0...n], 1586
- ONLINE_CUTCOM_ENABLE
20254, 278
- Onlinetuning Dynamikfaktor
p5272[0...n], 1584
- Onlinetuning Dynamikfaktor Last
p5273[0...n], 1584, 1585
- Onlinetuning Konfiguration
p5302[0...n], 1591
- ONLY_MKS_DIST_TO_GO
51027, 661
- OPERATING_MODE_DEFAULT
10720, 88
- OPERATING_MODE_EXTENDED
10721, 89
- Option Board Komponentenummer
p0161, 833
- ORDER_DISPLAYED_CHANNELS
51066, 667
- ORI_ANGLE_WITH_G_CODE
21103, 316
- ORI_DEF_WITH_G_CODE
21102, 316
- ORI_DISP_IS_MODULO
21132, 320
- ORI_DISP_MODULO_RANGE
21134, 320
- ORI_DISP_MODULO_RANGE_START
21136, 320
- ORI_IPO_WITH_G_CODE
21104, 316
- ORI_JOG_MODE
42660, 631
- ORI_SMOOTH_DIST
42674, 632
- ORI_SMOOTH_TOL
42676, 632
- ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIM
21198, 326
- ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIMR
21199, 326
- ORIX_TURN_TAB_1
21120, 319
- ORIX_TURN_TAB_2
21130, 319
- ORIXES_EULER_ANGLE_NAME
52020, 681
- ORIENTATION_IS_EULER
21100, 315

ORIENTATION_NAME_TAB
 10646, 74
 ORIPATH_LIFT_FACTOR_NAME
 10626, 73
 ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB
 10624, 73
 ORIPATH_MODE
 21094, 312
 ORIPATH_SMOOTH_DIST
 42670, 632
 ORIPATH_SMOOTH_TOL
 42672, 632
 ORISMOOTHING_MODE
 20481, 294
 ORISOLH_INCLINE_TOL
 42999, 644
 ORISON_MODE
 20478, 291
 ORISON_STEP_LENGTH
 20476, 291
 ORISON_TOL
 42678, 632
 OSCILL_CTRL_MASK
 43770, 655
 OSCILL_DWELL_TIME1
 43720, 653
 OSCILL_DWELL_TIME2
 43730, 654
 OSCILL_END_POS
 43760, 655
 OSCILL_IS_ACTIVE
 43780, 656
 OSCILL_MODE_MASK
 11460, 123
 OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES
 43750, 654
 OSCILL_REVERSE_POS1
 43700, 653
 OSCILL_REVERSE_POS2
 43710, 653
 OSCILL_START_POS
 43790, 656
 OSCILL_VELO
 43740, 654
 OVR_AX_IS_GRAY_CODE
 12000, 132
 OVR_FACTOR_AX_SPEED
 12010, 133
 OVR_FACTOR_FEEDRATE
 12030, 133
 OVR_FACTOR_LIMIT_BIN
 12100, 136
 OVR_FACTOR_RAPID_TRA
 12050, 134
 OVR_FACTOR_SPIND_SPEED
 12070, 134
 OVR_FEED_IS_GRAY_CODE
 12020, 133
 OVR_FUNCTION_MASK
 12090, 135
 OVR_RAPID_FACTOR
 42122, 618
 OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE
 12040, 133
 OVR_REFERENCE_IS_MIN_FEED
 12082, 135
 OVR_REFERENCE_IS_PROG_FEED
 12080, 135
 OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE
 12060, 134

P

PANEL_CLEAN_MODE_TIME
 9116, 24
 Par_schaltg Freigabe Leistungsteile
 p7001[0...n], 1641
 Par_schaltg Haltebremse Leistungsteil Datensatz
 p7015, 1642
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U
 p7040[0...n], 1645
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V
 p7042[0...n], 1645
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W
 p7044[0...n], 1645
 Par_schaltg Kreisstrom Phase U
 r7050[0...n], 1646
 Par_schaltg Kreisstrom Phase V
 r7051[0...n], 1646
 Par_schaltg Kreisstrom Phase W
 r7052[0...n], 1646
 Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung
 p7038[0...n], 1645
 Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart
 p7035[0...n], 1643
 Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit
 p7037[0...n], 1644
 Par_schaltg Kreisstromregelung
 Proportionalverstärkung
 p7036[0...n], 1644

- Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung
r7250[0...4], 1656
- Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom
r7251[0...4], 1656
- Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom
r7252[0...4], 1656
- Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik
r7205[0...n], 1648
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Gleichrichter 1
r7212[0...n], 1650
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Gleichrichter 2
r7213[0...n], 1650
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Kondensator Abluft
r7199[0...n], 1647
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
Sperrschicht
r7202[0...n], 1648
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
1
r7214[0...n], 1651
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
2
r7215[0...n], 1651
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
3
r7216[0...n], 1651
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
4
r7217[0...n], 1651
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
5
r7218[0...n], 1652
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht
6
r7219[0...n], 1652
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 1
r7206[0...n], 1649
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 2
r7207[0...n], 1649
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 3
r7208[0...n], 1649
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 4
r7209[0...n], 1649
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 5
r7210[0...n], 1650
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen
Wechselrichter 6
r7211[0...n], 1650
- Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t
r7200[0...n], 1647
- Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer
r7101[0...99], 1646
- Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode
r7100[0...99], 1646
- Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen
r7103[0...99], 1647
- Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen
r7102[0...99], 1647
- Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1
r7240[0...n], 1656
- Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle
p7010, 1641
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase U
r7320[0...n], 1658
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase V
r7321[0...n], 1658
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase W
r7322[0...n], 1658
- Par_schaltg VSM Temperaturauswertung Status
r7305[0...n], 1657
- Par_schaltg Wicklungssystem
p7003, 1641
- Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie
Warnschwelle
p7011, 1641
- Parallelschaltung Leistungsteilnummer
Temperatursensor
p0602, 931
- Parameter Anzahl
r3986, 1474
- Parameter Tuning Auswahl
p1905, 1213
- Parameterschreiben Sperre Status
r3996[0...1], 1475
- PARAMSET_CHANGE_ENABLE
35590, 530
- Parken Voreinstellung
p0894, 976
- PART_COUNTER
27880, 418
- PART_COUNTER_MCODE
27882, 420
- PATH_MODE_MASK
20464, 290

- PATH_TRANS_JERK_LIM
 32432, 475
 PATH_TRANS_POS_TOL
 33120, 503
 PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose
 r2065, 1250
 PB/PN Diagnose Taktsynchronität
 r2064[0...7], 1250
 Pe Energiesparen Eigenschaften generell
 p5611, 1631
 Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal
 p5606[0...1], 1630
 Pe Energiesparmodus ID
 r5600, 1630
 Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal
 p5602[0...1], 1630
 Periodische Lagefehler Kompensation Amplitude 1
 p5265[0...n], 1583
 Periodische Lagefehler Kompensation Amplitude 2
 p5267[0...n], 1583
 Periodische Lagefehler Kompensation Winkel 1
 p5266[0...n], 1583
 Periodische Lagefehler Kompensation Winkel 2
 p5268[0...n], 1583
 PERMANENT_FEED
 12202, 136
 PERMANENT_ROT_AX_FEED
 12204, 137
 PERMANENT_SPINDLE_FEED
 12205, 137
 P-Flussregler P-Verstärkung
 p1600[0...n], 1154
 PFRAME_RESET_MODE
 24010, 358
 Phase für PWM-Erzeugung
 p1819, 1203
 Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration
 p1818, 1203
 Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen
 p1816, 1202
 Phase für PWM-Erzeugung Teilverband
 p1815, 1202
 Phasen zu identifizieren Anzahl
 p1911, 1215
 Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit
 p3235, 1388
 Phasenspannung Istwert
 r0089[0...2], 809
 Phasenverschiebung Eingangsspannung VSM zu
 Umrichter
 p6420[0...1], 1632
 PLASTIC
 19709, 236
 PLC_C_USER_MEM_SIZE
 19280, 231
 PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE
 10110, 35
 PLC_CYCLIC_TIMEOUT
 10100, 35
 PLC_OB1_TRACE_DEPTH
 11480, 124
 PLC_OB35_TRACE_DEPTH
 11481, 125
 PLC_OB40_TRACE_DEPTH
 11482, 125
 PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
 10120, 35
 PLC_USER_MEM_SIZE
 19270, 230
 PLCINTERN_LOGIC_ADDRESS_IN
 10520, 64
 PLCINTERN_LOGIC_ADDRESS_OUT
 10525, 65
 PLCIO_IN_UPDATE_TIME
 10398, 55
 PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN
 10395, 54
 PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT
 10397, 55
 PLCIO_NUM_BYTES_IN
 10394, 53
 PLCIO_NUM_BYTES_OUT
 10396, 54
 PLCIO_TYPE_REPRESENTATION
 10399, 55
 PLL Dynamik
 p6423, 1633
 PN DAP ID
 r8939, 1717
 PN Default Gateway
 p8922[0...3], 1715
 PN Default Gateway actual
 r8932[0...3], 1716
 PN Device ID
 r8909, 1714
 PN DHCP Mode
 p8924, 1716
 PN DHCP Mode actual
 r8934, 1717
 PN IP Address
 p8921[0...3], 1715
 PN IP Address actual
 r8931[0...3], 1716

PN IP Address Remote Controller 1 r8961[0...3], 1721	PolID Sättigungskurve 2 r1986, 1231
PN IP Address Remote Controller 2 r8962[0...3], 1721	PolID Test p1983, 1230
PN MAC Address r8935[0...5], 1717	PolID Triggerkurve r1987, 1232
PN Name of Station p8920[0...239], 1715	PolID Verfahren p1980[0...n], 1229
PN Name of Station actual r8930[0...239], 1716	PolID Weg maximal p1981[0...n], 1230
PN Schnittstellen-Konfiguration aktivieren p8925, 1716	PolID Winkeldifferenz r1984, 1230, 1231
PN Subnet Mask p8923[0...3], 1716	POS_AX_VELO 32060, 461
PN Subnet Mask actual r8933[0...3], 1717	POS_DYN_MODE 18960, 226
PN Subslot Controller-Zuordnung r8960[0...3], 1721	POS_LIMIT_MINUS 36100, 535
PO_WITHOUT_POLY 10674, 76	POS_LIMIT_MINUS2 36120, 535
POLE_ORI_MODE 21108, 317	POS_LIMIT_PLUS 36110, 535
PolID Anwahl p1982[0...n], 1230	POS_LIMIT_PLUS2 36130, 536
PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit p1994[0...n], 1233	POS_TAB_SCALING_SYSTEM 10270, 43
PolID bewegungsbasiert Glättungszeit p1997[0...n], 1234	POSCTRL_CONFIG 32230, 468
PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit p1996[0...n], 1234	POSCTRL_CYCLE_DELAY 10062, 28
PolID bewegungsbasiert Strom p1993[0...n], 1233	POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY 10064, 29
PolID bewegungsbasiert Verstärkung p1995[0...n], 1234	POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS 10063, 28
PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet p3094[0...n], 1380	POSCTRL_CYCLE_TIME 10061, 28
PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig p3095[0...n], 1380, 1381	POSCTRL_DAMPING 32950, 501
PolID elastizitätsbasiert Konfiguration p3090[0...n], 1379	POSCTRL_DUAL_FEEDBACK_TIME 32960, 501
PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl p3093[0...n], 1380	POSCTRL_GAIN 32200, 466
PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit p3091[0...n], 1379	POSCTRL_INTEGR_ENABLE 32220, 467
PolID elastizitätsbasiert Strom p3096[0...n], 1381	POSCTRL_INTEGR_TIME 32210, 467
PolID elastizitätsbasiert Wartezeit p3092[0...n], 1380	POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE 32930, 500
PolID Kreismittelpunkt p1998[0...n], 1234	POSCTRL_OUT_FILTER_TIME 32940, 501
PolID Sättigungskurve r1985, 1231	POSITIONING_TIME 36020, 532

POWER_SMOOTH_FILTER_TIME 32926, 500	PROFIdrive Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz p60000, 1856
PREP_COM_TASK_CYCLE_RATIO 10160, 38	PROFIdrive Geberformat r0979[0...10], 991 r0979[0...30], 991
PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR 20605, 300	PROFIdrive Profilvernummer Profilverversion r0965, 987
PREPDYN_SMOOTHING_ON 20606, 300	PROFIdrive taktsynchron Lebenszeichtoleranz p0925, 984
PREPROCESSING_LEVEL 10700, 76	PROFIdrive taktsynchroner Betrieb asynchrone Teilnahme p2049, 1244
PREVENT_SYNACT_LOCK 11500, 126	PROFINET IP of Station r61001[0...3], 1857
PREVENT_SYNACT_LOCK_CHAN 21240, 329	PROFINET Name of Station r61000[0...239], 1856
PROCESSTIMER_MODE 27860, 417	PROFIsafe Telegrammauswahl p60022, 1856
PROFIBUS Adresse p0918, 980	PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation p8969, 1721
PROFIBUS Adress-Schalter Diagnose r2057, 1248	PROFISAFE_IN_ADDRESS 10386, 52
PROFIBUS Baudrate r0963, 986	PROFISAFE_IN_ASSIGN 10388, 53
PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen r2077[0...15], 1255	PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK 13302, 157
PROFIBUS Diagnose Standard r2055[0...2], 1248	PROFISAFE_IN_FILTER 13300, 156
PROFIBUS Ident Nummer p2042, 1243	PROFISAFE_IN_NAME 13308, 159
PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit p2047, 1244	PROFISAFE_IN_SUBS 13305, 158
PROFIBUS Zustand r2054, 1248	PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK 13304, 158
PROFIBUS_ALARM_ACCESS 13140, 152	PROFISAFE_IPO_RESERVE 13307, 158
PROFIBUS_SHUTDOWN_TYPE 11250, 109	PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO 10098, 34
PROFIBUS_TORQUE_RED_RESOL 37620, 592	PROFISAFE_MASTER_ADDRESS 10385, 52
PROFIBUS_TRACE_ADDRESS 13110, 151	PROFISAFE_MODULE_NR 37952, 598
PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE 13112, 151	PROFISAFE_OUT_ADDRESS 10387, 52
PROFIBUS_TRACE_START 13113, 151	PROFISAFE_OUT_ASSIGN 10389, 53
PROFIBUS_TRACE_START_EVENT 13114, 152	PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK 13303, 157
PROFIBUS_TRACE_TYPE 13111, 151	PROFISAFE_OUT_FILTER 13301, 156
PROFIdrive Betriebsmodus r0930, 985	PROFISAFE_OUT_NAME 13309, 159
PROFIdrive Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz p60000, 1855, 1856	

PROG_COORDINATE_SYS_CHAN 52004, 680	Pulsfrequenz p1800, 1197
PROG_EVENT_IGN_INHIBIT 20107, 249	Pulsfrequenz aktuell r1801, 1198
PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE 20192, 273	Pulsfrequenz minimal Auswahl p0113, 820
PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK 20105, 248	Pulsfrequenz minimal empfohlen r0114[0...9], 820
PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK 20106, 249	Pulsfrequenz Sollwert p1800[0...n], 1197
PROG_EVENT_IGN_STOP 20193, 273	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz r1836[0...1], 1208
PROG_EVENT_MASK 20108, 250	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung p1835[0...1], 1207
PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES 20109, 251	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude p1811, 1202
PROG_EVENT_NAME 11620, 129	p1811[0...n], 1201
PROG_EVENT_PATH 11622, 129	Pulsverfahren Anregung p1607[0...n], 1156
PROG_FUNCTION_MASK 10280, 43	Pulsverfahren Anregung Adaption p3373[0...n], 1395
PROG_MASK 19340, 234	Pulsverfahren Anregung Einsatzpunkt 1 p3371[0...n], 1395
PROG_NET_TIMER_MODE 27850, 417	Pulsverfahren Anregung Einsatzpunkt 2 p3372[0...n], 1395
PROG_SD_POWERON_INIT_TAB 10709, 83	Pulsverfahren Konfiguration p3370[0...n], 1394
PROG_SD_RESET_SAVE_TAB 10710, 84	Pulsverfahren Modellparameter r3376[0...2], 1396
PROG_TEST_MASK 10707, 82	Pulsverfahren Muster Konfiguration p1605[0...n], 1155
PROGRAM_CONTROL_MODE_MASK 51039, 663	Pulsverfahren Signale r3377[0...2], 1396
PROT_AREA_TOOL_MASK 18899, 225	Pulsverfahren Stromgrenze p1604[0...n], 1155
PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE 10618, 71	PUNCH_DWELLTIME 42400, 621
PROTOK_IPOCYCLE_CONTROL 11297, 111	PUNCH_PARTITION_TYPE 26016, 415
PROTOK_PREPTIME_CONTROL 11298, 111	PUNCH_PATH_SPLITTING 26014, 415
PROTOCOL_FILE_MODE 11422, 122	PUNCHNIB_ACTIVATION 26012, 414
PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen r9408[0...19], 1745	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN 26000, 412
PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen r9407[0...19], 1745	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT 26002, 412
PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen r9406[0...19], 1745	PUNCHNIB_AXIS_MASK 26010, 414
	PZD Interface Hardware-Zuordnung p8839[0...1], 1695

Q

Q-Fluss Flussgradient gesättigt
p0637[0...n], 939

Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt
p0634[0...n], 938

Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt
p0636[0...n], 939

Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt
p0635[0...n], 939

q-Induktivität Identifikationsstrom
r1935[0...9], 1220

q-Induktivität identifiziert
r1934[0...9], 1219

Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze
Skalierung
p1727[0...n], 1183

Querzweig-Entkopplung Skalierung
p1726[0...n], 1182

Quittiermodus ändern Modus
p2127[0...19], 1272

Quittiermodus ändern Störungsnummer
p2126[0...19], 1272

R

Rastmomentkompensation Diagnose
r5254[0...3], 1580

Rastmomentkompensation Frequenzbereich
Imaginärteil
p5258[0...19], 1581

Rastmomentkompensation Frequenzbereich Realteil
p5257[0...19], 1581

Rastmomentkompensation Frequenzbereich
Vielfachheit
p5259[0...19], 1581

Rastmomentkompensation lastabhängig
Abschaltdrehzahl
p5345[0...n], 1596

Rastmomentkompensation lastabhängig
Abschaltgeschwindigkeit
p5345[0...n], 1596

Rastmomentkompensation lastabhängig Amplitude
linear
p5340[0...n], 1595

Rastmomentkompensation lastabhängig Amplitude
quadratisch
p5341[0...n], 1595

Rastmomentkompensation lastabhängig Phase linear
p5344[0...n], 1596

Rastmomentkompensation lastabhängig Phase
negativ
p5343[0...n], 1596

Rastmomentkompensation lastabhängig Phase
positiv
p5342[0...n], 1596

Rastmomentkompensation Lernen aktivieren
p5251, 1579

Rastmomentkompensation Periodizität Faktor
p5253, 1579

Rastmomentkompensation Richtungsumkehr
Hysterese
p5256[0...n], 1580

Rastmomentkompensation Tabelle
p5260[0...4095], 1582

Rastmomentkompensation Tabelle Richtung negativ
p5261[0...4095], 1582

Rastmomentkompensation Tabellenlänge
p5252, 1579

Rastmomentkompensation Zustandswort
r5263, 1582

RATED_OUTVAL
32250, 468

RATED_VELO
32260, 469

REBOOT_DELAY_TIME
10088, 30

Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je
Abtastzyklus
p0492, 916, 917

Rechteckgeber Filterzeit
p0438[0...n], 900

Rechteckgeber Filterzeit Anzeige
r0452, 903
r0452[0...2], 903

Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal
je Abtastzyklus
p0492, 916, 917

Rechteckgeber Spur A/B
p0405[0...n], 892

Recorder Einstellungen Anzeige
r6991[0...4], 1634

Recorder Parametrierung
p6999[0...4], 1640

Recorder Signale
p6996[0...63], 1636, 1637, 1638, 1639

Recorder Trigger 2 Bitmaske
p6993[0...2], 1635

Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt)
p0414[0...n], 894

Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits	Reglerverstärkung Einheitensystem
r0471, 909	p0528, 923
r0471[0...2], 908	Reibkennlinie Aktivierung
Redundanter Groblagewert Gültige Bits	p3842, 1464
r0470, 908	Reibkennlinie Aufnahme Aktivierung
r0470[0...2], 908	p3845, 1464
Redundanter Groblagewert Konfiguration	Reibkennlinie Aufnahme Hoch-/Rücklaufzeit
r0474, 910	p3846[0...n], 1465
r0474[0...2], 909	Reibkennlinie Aufnahme Warmlaufzeit
Redundanter Groblagewert Relevante Bits	p3847[0...n], 1465
r0472, 909	Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben
r0472[0...2], 909	p3844[0...n], 1464
REFP_CAM_DIR_IS_MINUS	Reibkennlinie Reibmomentdifferenz Glättungszeit
34010, 503	p3843[0...n], 1464
REFP_CAM_IS_ACTIVE	Reibkennlinie Wert F0
34000, 503	p3830[0...n], 1459
REFP_CAM_MARKER_DIST	Reibkennlinie Wert F1
34093, 507	p3831[0...n], 1460
REFP_CAM_SHIFT	Reibkennlinie Wert F2
34092, 507	p3832[0...n], 1460
REFP_CYCLE_NR	Reibkennlinie Wert F3
34110, 509	p3833[0...n], 1461
REFP_MAX_CAM_DIST	Reibkennlinie Wert F4
34030, 504	p3834[0...n], 1461
REFP_MAX_MARKER_DIST	Reibkennlinie Wert F5
34060, 505	p3835[0...n], 1461
REFP_MOVE_DIST	Reibkennlinie Wert F6
34080, 506	p3836[0...n], 1462
REFP_MOVE_DIST_CORR	Reibkennlinie Wert F7
34090, 506	p3837[0...n], 1462
REFP_NC_START_LOCK	Reibkennlinie Wert F8
20700, 304	p3838[0...n], 1463
REFP_PERMITTED_IN_FOLLOWUP	Reibkennlinie Wert F9
34104, 508	p3839[0...n], 1463
REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE	Reibkennlinie Wert M0
34050, 505	p3830[0...n], 1459
REFP_SET_POS	Reibkennlinie Wert M1
34100, 508	p3831[0...n], 1460
REFP_STOP_AT_ABS_MARKER	Reibkennlinie Wert M2
34330, 512	p3832[0...n], 1460
REFP_SYNC_ENCS	Reibkennlinie Wert M3
34102, 508	p3833[0...n], 1460
REFP_VELO_POS	Reibkennlinie Wert M4
34070, 506	p3834[0...n], 1461
REFP_VELO_SEARCH_CAM	Reibkennlinie Wert M5
34020, 504	p3835[0...n], 1461
REFP_VELO_SEARCH_MARKER	Reibkennlinie Wert M6
34040, 504	p3836[0...n], 1462
Regelung Konfiguration	Reibkennlinie Wert M7
p1400[0...n], 1069	p3837[0...n], 1462
Regler Ventilschieberlage Spannungssollwert	Reibkennlinie Wert M8
r0073[0...1], 801	p3838[0...n], 1462

- Reibkennlinie Wert M9
p3839[0...n], 1463
- Reibkennlinie Wert n0
p3820[0...n], 1455
- Reibkennlinie Wert n1
p3821[0...n], 1456
- Reibkennlinie Wert n2
p3822[0...n], 1456
- Reibkennlinie Wert n3
p3823[0...n], 1456
- Reibkennlinie Wert n4
p3824[0...n], 1457
- Reibkennlinie Wert n5
p3825[0...n], 1457
- Reibkennlinie Wert n6
p3826[0...n], 1458
- Reibkennlinie Wert n7
p3827[0...n], 1458
- Reibkennlinie Wert n8
p3828[0...n], 1458
- Reibkennlinie Wert n9
p3829[0...n], 1459
- Reibkennlinie Wert v0
p3820[0...n], 1455
- Reibkennlinie Wert v1
p3821[0...n], 1456
- Reibkennlinie Wert v2
p3822[0...n], 1456
- Reibkennlinie Wert v3
p3823[0...n], 1457
- Reibkennlinie Wert v4
p3824[0...n], 1457
- Reibkennlinie Wert v5
p3825[0...n], 1457
- Reibkennlinie Wert v6
p3826[0...n], 1458
- Reibkennlinie Wert v7
p3827[0...n], 1458
- Reibkennlinie Wert v8
p3828[0...n], 1459
- Reibkennlinie Wert v9
p3829[0...n], 1459
- Reluktanzkraftkonstante identifiziert
r1939, 1221
- Reluktanzmomentkonstante identifiziert
r1939, 1221
- REPOS_MODE_MASK
11470, 124
- RESET_MODE_MASK
20110, 251
- RESU_INFO_SA_VAR_INDEX
62573, 756
- RESU_RING_BUFFER_SIZE
62571, 755
- RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM
62572, 755
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK
62574, 756
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK_2
62575, 756
- RESU_WORKING_PLANE
62580, 757
- REV_2_BORDER_TOOL_LENGTH
52248, 690
- Richtung
p1821[0...n], 1204
- ROOT_KIN_ELEM_NAME
16800, 169
- ROT_AX_SWL_CHECK_MODE
21180, 323
- ROT_IS_MODULO
30310, 443
- ROT_VECTOR_NAME_TAB
10642, 74
- Rotatorischer Geber Strichzahl
p0408[0...n], 893
- Rotorwiderstand identifiziert
r1927[0...2], 1218
- Rotorzeitkonstante identifiziert
r1913[0...2], 1216
- Rs-Identifikation Ständerwiderstand nach
Wiedereinschalten
r0623, 936
- RTC Zeitstempel Modus
p3100, 1381
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 1
p0260, 852
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 2
p0261, 852
- Rückkühlanlage Nachlaufzeit
p0264, 854
- Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss
Verzögerungszeit
p0263, 853
- Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit
Verzögerungszeit
p0262, 853
- RUN_OVERRIDE_0
12200, 136
- S**
- S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
22400, 342

S120M Digitaleingänge Simulationsmodus p4095, 1500	SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN 36938, 554
S120M Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert p4096, 1501	SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT 37900, 593
SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT 36958, 559	SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE 36993, 569
SAFE_ACKN 36997, 569	SAFE_CROSSCHECK_CYCLE 36992, 568
SAFE_ACT_CHECKSUM 36998, 569	SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR 36906, 546
SAFE_ACT_STOP_OUTPUT 36990, 568	SAFE_DES_CHECKSUM 36999, 570
SAFE_ADD_FUNCTION_MASK 36904, 545	SAFE_DES_VELO_LIMIT 36933, 552
SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL 10094, 31	SAFE_DIAGNOSIS_MASK 10096, 33
SAFE_BRAKETEST_CONTROL 36968, 563	SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS 10393, 53
SAFE_BRAKETEST_POS_TOL 36967, 563	SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS 36907, 546
SAFE_BRAKETEST_TORQUE 36966, 562	SAFE_ENC_CONF 36929, 550
SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM 36969, 563	SAFE_ENC_GEAR_DENOM 36921, 548
SAFE_CAM_ENABLE 36903, 544	SAFE_ENC_GEAR_NUMERA 36922, 548
SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT 36989, 568	SAFE_ENC_GEAR_PITCH 36920, 548
SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT 36988, 568	SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST 36917, 548
SAFE_CAM_POS_MINUS 36937, 554	SAFE_ENC_IDENT 36928, 550
SAFE_CAM_POS_PLUS 36936, 553	SAFE_ENC_INPUT_NR 36912, 546
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1 37906, 595	SAFE_ENC_IS_GEAR_REVERSAL 36926, 550
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_2 37907, 596	SAFE_ENC_IS_LINEAR 36916, 547
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_3 37908, 596	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1 36913, 547
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_4 37909, 597	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL 36909, 546
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1 37901, 593	SAFE_ENC_MOD_TYPE 36927, 550
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2 37902, 594	SAFE_ENC_NUM_BITS 36924, 549
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3 37903, 594	SAFE_ENC_POLARITY 36925, 549
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4 37904, 595	SAFE_ENC_PULSE_SHIFT 36919, 548
SAFE_CAM_TOL 36940, 555	SAFE_ENC_RESOL 36918, 548

SAFE_EXT_STOP_INPUT 36977, 565	SAFE_PS_DRIVE_LOGIC_ADDR 13372, 165
SAFE_FUNCTION_ENABLE 36901, 543	SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME 36957, 559
SAFE_FUNCTION_MASK 19510, 235	SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL 10089, 30
SAFE_GEAR_SELECT_INPUT 36974, 565	SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY 36956, 559
SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM 13318, 160	SAFE_RDP_ASSIGN 13346, 164
SAFE_GLOB_CFG_CHANGE_DATE 13316, 159	SAFE_RDP_CONNECTION_NR 13343, 163
SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM 13319, 160	SAFE_RDP_ENABLE_MASK 13340, 163
SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR 13374, 165	SAFE_RDP_ERR_REAC 13348, 165
SAFE_INFO_ENABLE 37950, 598	SAFE_RDP_FILTER 13347, 164
SAFE_INFO_ENC_RESOL 36923, 549	SAFE_RDP_ID 13341, 163
SAFE_INFO_MODULE_NR 37954, 598	SAFE_RDP_LADDR 13344, 164
SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE 13376, 166	SAFE_RDP_NAME 13342, 163
SAFE_IPO_STOP_GROUP 36964, 562	SAFE_RDP_SUBS 13349, 165
SAFE_IS_ROT_AX 36902, 544	SAFE_RDP_TIMEOUT 13345, 164
SAFE_MODE 13370, 165	SAFE_REFP_POS_TOL 36944, 556
SAFE_MODE_MASK 10095, 33	SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT 36987, 567
SAFE_MODE_SWITCH_TIME 36950, 557	SAFE_SDP_ASSIGN 13336, 162
SAFE_MODULO_RANGE 36905, 545	SAFE_SDP_CONNECTION_NR 13333, 161
SAFE_OVR_INPUT 36978, 565	SAFE_SDP_ENABLE_MASK 13330, 161
SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS 36965, 562	SAFE_SDP_ERR_REAC 13338, 162
SAFE_PLC_LOGIC 19500, 235	SAFE_SDP_FILTER 13337, 162
SAFE_POS_LIMIT_MINUS 36935, 553	SAFE_SDP_ID 13331, 161
SAFE_POS_LIMIT_PLUS 36934, 553	SAFE_SDP_LADDR 13334, 161
SAFE_POS_SELECT_INPUT 36973, 565	SAFE_SDP_NAME 13332, 161
SAFE_POS_STOP_MODE 36962, 561	SAFE_SDP_TIMEOUT 13335, 162
SAFE_POS_TOL 36942, 555	SAFE_SINGLE_ENC 36914, 547

SAFE_SLIP_VELO_TOL
36949, 557

SAFE_SPL_START_TIMEOUT
13310, 159

SAFE_SPL_STOP_MODE
10097, 34

SAFE_SPL_USER_DATA
13312, 159

SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
13320, 160

SAFE_SS_DISABLE_INPUT
36971, 564

SAFE_SS_STATUS_OUTPUT
36981, 566

SAFE_STANDSTILL_DELAY
37922, 597

SAFE_STANDSTILL_POS
36995, 569

SAFE_STANDSTILL_TOL
36930, 551

SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT
37920, 597

SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL
36960, 560

SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C
36952, 558

SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D
36953, 558

SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D_DB
37955, 598

SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E
36954, 558

SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F
36955, 559

SAFE_STOP_VELO_TOL
36948, 557

SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT
36970, 563

SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
36980, 566

SAFE_VELO_LIMIT
36931, 551

SAFE_VELO_OVR_FACTOR
36932, 552

SAFE_VELO_SELECT_INPUT
36972, 564

SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT
36982, 567

SAFE_VELO_STOP_MODE
36961, 560

SAFE_VELO_STOP_REACTION
36963, 561

SAFE_VELO_SWITCH_DELAY
36951, 558

SAFE_VELO_X
36946, 556

SAFE_VELO_X_FILTER_TIME
36945, 556

SAFE_VELO_X_HYSTERESIS
36947, 557

SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT
36985, 567

SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO
10090, 30

Safety-Meldungen Typ ändern
p3117, 1385

Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung
p1961, 1225

Sättigungskennlinie Hauptinduktivität
r1963[0...4], 1226

Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom
r1962[0...4], 1226

Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom
identifiziert
r1962[0...9], 1226

Sättigungskennlinie Rotorfluss
r1964[0...4], 1227

Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert
r1963[0...9], 1226

SAVE_CREDENTIALS
9115, 24

SCALING_FACTOR_G70_G71
31200, 457

SCALING_FACTORS_USER_DEF
10230, 41

SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
10240, 42

SCALING_USER_DEF_MASK
10220, 40

Schlupffrequenz
r0065, 797

Schlupfkompensation Grenzwert
p1336[0...n], 1063

Schlupfkompensation Skalierung
p1335[0...n], 1063

Schreibschutz
p7761, 1661

Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem
Zugriffsverhalten
p7762, 1661

Schreibschutz/Know-how-Schutz Status
r7760, 1660

Schwellspannung identifiziert
r1925, 1218

SD_MAX_PATH_ACCEL 42500, 628	SETINT_ASSIGN_FASTIN 21210, 327
SD_MAX_PATH_JERK 42510, 628	SHAPED_TOOL_CHECKSUM 20372, 286
SEARCH_RUN_MODE 11450, 122	SHAPED_TOOL_TYPE_NO 20370, 286
Sensor Module EEPROM-Daten Version r0147[0...n], 828	SHOW_TOOLTIP 9102, 22
Sensor Module Eigenschaften r0458, 905 r0458[0...2], 904	SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Control Unit) r9781[0...1], 1810
Sensor Module Eigenschaften erweitert r0459, 905 r0459[0...2], 905	SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Control Unit) r9782[0...1], 1810
Sensor Module Eigenschaften erweitert Teil 2 r0457, 904 r0457[0...2], 904	SI Diagnose Komponententausch r9793[0...9], 1812
Sensor Module Erkennung über LED p0144[0...n], 827	SI Diagnose STOP F (Control Unit) r9795, 1812
Sensor Module Filterbandbreite p4660, 1535 p4660[0...2], 1535	SI Diagnose STOP F (Motor Module) r9895, 1818
Sensor Module Filterbandbreite Anzeige r4661, 1535 r4661[0...2], 1535	SI Diagnoseattribute r9750[0...63], 1806
Sensor Module Firmware-Version r0148[0...n], 829	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit) p9601, 1788
Sensor Module Konfiguration p0430[0...n], 898	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module) p9801, 1813
Sensor Module Konfiguration erweitert p0437[0...n], 900	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit) p9602, 1789
Sensor Module Konfiguration erweitert Teil 2 p0454[0...n], 903	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module) p9802, 1813
SERUPRO_MASK 10708, 82	SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit) r9771, 1808
SERUPRO_SPEED_FACTOR 22601, 350	SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module) r9871, 1816
SERUPRO_SPEED_MODE 22600, 349	SI HLA Absperrventil Rückmeldekontakte Konfiguration (CU) p9626, 1790
SERUPRO_SYNC_MASK 42125, 618	SI HLA Absperrventil Rückmeldekontakte Konfiguration (MM) p9826, 1815
SERVE_EXTCALL_PROGRAMS 9106, 23	SI HLA Absperrventil Wartezeit (CU) p9625[0...1], 1790
Serviceparameter p3950, 1473	SI HLA Absperrventil Wartezeit (MM) p9825[0...1], 1815
Serviceprotokoll p7786[0...n], 1663	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit) r9798, 1812
SERVO_DISABLE_DELAY_TIME 36620, 541	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module) r9898, 1818
SET_ACT_VALUE 51038, 663	SI Komponente r9745[0...63], 1805

- SI Komponententausch bestätigen
p9702, 1795
- SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit)
r9794[0...19], 1812
- SI Kreuzvergleichsliste (Motor Module)
r9894[0...19], 1817
- SI Meldungscode
r9747[0...63], 1805
- SI Meldungsfälle Zähler
p9752, 1806
- SI Meldungspufferänderungen Zähler
r9744, 1805
- SI Meldungswert
r9749[0...63], 1806
- SI Meldungswert für Float-Werte
r9753[0...63], 1806
- SI Meldungszeit behoben in Millisekunden
r9755[0...63], 1806
- SI Meldungszeit behoben in Tagen
r9756[0...63], 1807
- SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden
r9748[0...63], 1805
- SI Meldungszeit gekommen in Tagen
r9754[0...63], 1806
- SI Modulkennung Control Unit
p9670, 1792
- SI Modulkennung Hydraulic Module
p9671[0...n], 1792
- SI Modulkennung Motor Module
p9671[0...n], 1793
- SI Modulkennung Power Module
p9672, 1793
- SI Modulkennung Sensor Kanal 1
p9675, 1793
- SI Modulkennung Sensor Kanal 2
p9676, 1793
- SI Modulkennung Sensor Module Kanal 1
p9673, 1793
- SI Modulkennung Sensor Module Kanal 2
p9674, 1793
- SI Motion Abnahmetest SLP (SE) (Control Unit)
p9575, 1784
- SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit)
p9570, 1783
- SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module)
p9370, 1741
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)
p9558, 1778
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module)
p9358, 1738
- SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit)
r9571, 1783
- SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module)
r9371, 1741
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)
p9514, 1756
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM)
p9314, 1728
- SI Motion Achstyp (Control Unit)
p9502, 1752, 1753
- SI Motion Achstyp (Motor Module)
p9302, 1725
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl
p9726, 1801
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM
p9740, 1804
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern
r9727, 1801
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM
r9741, 1805
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)
p9581, 1786
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)
p9381, 1742, 1743
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit)
p9583, 1786
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module)
p9383, 1743
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit)
p9582, 1786
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module)
p9382, 1743
- SI Motion Busausfall STO Verzögerungszeit (MM)
p9897, 1818
- SI Motion Busausfall STO/SH Verzögerungszeit (CU)
p9697, 1794
- SI Motion Datenänderung bestätigen
p9701, 1795
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1
r9710[0...1], 1796, 1797
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2
r9711[0...1], 1797
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3
r9735[0...1], 1804
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4
r9736[0...1], 1804
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5
r9737[0...1], 1804

- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6
r9738[0...1], 1804
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7
r9739[0...1], 1804
- SI Motion Diagnose geberlos Beschleunigung
r9784[0...1], 1810
- SI Motion Diagnose geberlos
Geschwindigkeitsabweichung
r9787, 1811
- SI Motion Diagnose geberlos Minimalstrom
r9785[0...1], 1811
- SI Motion Diagnose geberlos Winkel
r9786[0...2], 1811
- SI Motion Diagnose sichere Position
r9708[0...5], 1796
- SI Motion Diagnose STOP F
r9725[0...2], 1801
- SI Motion Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1)
p10017, 1831
- SI Motion Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2)
p10117, 1841
- SI Motion F-DI Eingangsmodus (Prozessor 1)
p10040, 1836
- SI Motion F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2)
p10140, 1843
- SI Motion F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1)
r10049, 1838
- SI Motion F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2)
r10149, 1844
- SI Motion F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit
(Prozessor 1)
p10002, 1827
- SI Motion F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit
(Prozessor 2)
p10102, 1841
- SI Motion F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung
p10046, 1837
- SI Motion F-DO Signalquellen (Prozessor 1)
p10042[0...5], 1836
- SI Motion F-DO Signalquellen (Prozessor 2)
p10142[0...5], 1844
- SI Motion F-DO Teststopp-Modus (Prozessor 1)
p10047, 1838
- SI Motion F-DO Teststopp-Modus (Prozessor 2)
p10147, 1844
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)
p9519, 1758
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module)
p9319, 1729
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)
p9501, 1752
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor
Module)
p9301, 1725
- SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit)
p9507, 1754, 1755
- SI Motion Funktionskonfiguration MM
p9307, 1726, 1727
- SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)
p9506, 1753, 1754
- SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module)
p9306, 1726
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)
p9541, 1769, 1770
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor
Module)
p9341, 1734
- SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control
Unit)
p9515, 1756, 1757
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen
(Control Unit)
p9516, 1757
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen
(Motor Module)
p9316, 1729
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)
p9518, 1758
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor
Module)
p9318, 1729
- SI Motion Geberzuordnung (Motor Module)
p9326, 1731
- SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal
p9526, 1761
- SI Motion Geschwindigkeitsauflösung
r9732[0...1], 1803
- SI Motion Getriebe Drehrichtungsumkehr (Control
Unit)
p9539[0...7], 1768, 1769
- SI Motion Getriebe Drehrichtungsumkehr (Motor
Module)
p9339[0...7], 1733
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner
(Control Unit)
p9521[0...7], 1759
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor
Module)
p9321[0...7], 1730
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler
(Control Unit)
p9522[0...7], 1759

- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module)
p9322[0...7], 1730
- SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit)
p9521[0...7], 1759
- SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit)
p9522[0...7], 1759
- SI Motion Getriebebeschalten Positionstoleranz Faktor (CU)
p9543, 1771
- SI Motion Getriebebeschalten Positionstoleranz Faktor (MM)
p9343, 1735
- SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module)
p9315, 1728
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM)
p9329, 1731
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)
p9529, 1761
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit)
p9560, 1778, 1779
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Motor Module)
p9360, 1739
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter
r9728[0...2], 1801
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
r9398[0...1], 1744
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (CU)
p9589, 1787, 1788
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (MM)
p9389, 1744
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (CU)
p9585, 1786
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (MM)
p9385, 1743
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (CU)
p9587, 1787
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (MM)
p9387, 1744
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (CU)
p9588, 1787
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (MM)
p9388, 1744
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Synchronmotor I_einprägung
p9783, 1810
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (CU)
p9586, 1787
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (MM)
p9386, 1743
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit)
p9511, 1755
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module)
p9311, 1728
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)
p9542, 1770
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module)
p9342, 1734
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)
p9544, 1771
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM)
p9344, 1735
- SI Motion Kopierfunktion
p9700, 1794
- SI Motion Kreuzvergleichstakt
r9724, 1801
- SI Motion Linearer Geber Gitterteilung (Control Unit)
p9517, 1757
- SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module)
p9317, 1729
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU)
p9513, 1756
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (MM)
p9313, 1728
- SI Motion Offset POS1 POS2 Geber
p9677[0...1], 1794
- SI Motion PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1)
p10050, 1838
- SI Motion PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 2)
p10150, 1844
- SI Motion Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1)
p10006, 1828

- SI Motion Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2)
p10106, 1841
- SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits (CU)
p9524, 1760
- SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU)
p9525, 1760
- SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits (MM)
p9324, 1730
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit)
p9523, 1760
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Motor Module)
p9323, 1730
- SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits (MM)
p9325, 1731
- SI Motion Referenzposition (Control Unit)
p9572, 1783, 1784
- SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit)
p9573, 1784
- SI Motion Safe State Signalauswahl (Prozessor 1)
p10039, 1836
- SI Motion Safe State Signalauswahl (Prozessor 2)
p10139, 1843
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit)
p9548, 1773, 1774
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module)
p9348, 1736
- SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)
p9568, 1782, 1783
- SI Motion SAM/SBR Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)
p9368, 1740
- SI Motion SBT Ansteuerung Auswahl
p10203, 1845, 1846
- SI Motion SBT Bremse Auswahl
p10202[0...1], 1845
- SI Motion SBT Bremse Haltekraft
p10209[0...1], 1847
- SI Motion SBT Bremse Haltemoment
p10209[0...1], 1847
- SI Motion SBT Freigabe
p10201, 1845
- SI Motion SBT Lastkraft Diagnose
r10241, 1854
- SI Motion SBT Lastmoment Diagnose
r10241, 1854
- SI Motion SBT Motortyp
p10204, 1846
- SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 1
p10212[0...1], 1849
- SI Motion SBT Positionstoleranz Sequenz 2
p10222[0...1], 1851, 1852
- SI Motion SBT Steuerwort Diagnose
r10231, 1853
- SI Motion SBT Testdauer Sequenz 1
p10211[0...1], 1848, 1849
- SI Motion SBT Testdauer Sequenz 2
p10221[0...1], 1851
- SI Motion SBT Testkraft Diagnose
r10240, 1854
- SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 1
p10210[0...1], 1848
- SI Motion SBT Testkraft Faktor Sequenz 2
p10220[0...1], 1850, 1851
- SI Motion SBT Testkraft Rampenzeit
p10208[0...1], 1846, 1847
- SI Motion SBT Testkraft Vorzeichen
p10218, 1850
- SI Motion SBT Testmoment Diagnose
r10240, 1854
- SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 1
p10210[0...1], 1847, 1848
- SI Motion SBT Testmoment Faktor Sequenz 2
p10220[0...1], 1850
- SI Motion SBT Testmoment Rampenzeit
p10208[0...1], 1846
- SI Motion SBT Testmoment Vorzeichen
p10218, 1849, 1850
- SI Motion SBT Zustand Diagnose
r10242, 1855
- SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)
p9503, 1753
- SI Motion SCA (SN) Freigabe (MM)
p9303, 1726
- SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)
p9537[0...29], 1765, 1766
- SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (MM)
p9337[0...29], 1733
- SI Motion SCA (SN) Modulowert (Control Unit)
p9505, 1753
- SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit)
p9538[0...29], 1767, 1768

- SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)
p9536[0...29], 1765
- SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (MM)
p9336[0...29], 1733
- SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)
p9540, 1769
- SI Motion SCA (SN) Toleranz (MM)
p9340, 1734
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)
p9549, 1774
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module)
p9349, 1736
- SI Motion SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10031, 1834
- SI Motion SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10131, 1843
- SI Motion SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10030, 1834
- SI Motion SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10130, 1843
- SI Motion SDI Stoppreaktion (Control Unit)
p9566, 1781, 1782
- SI Motion SDI Stoppreaktion (Motor Module)
p9366, 1740
- SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)
p9564, 1780, 1781
- SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)
p9364, 1739
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)
p9565, 1781
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module)
p9365, 1739
- SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module)
p9328[0...11], 1731
- SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal
r9881[0...11], 1817
- SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)
p9550, 1774, 1775
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU)
p9512, 1756
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM)
p9312, 1728
- SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit
r9730, 1802
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit)
p9574, 1784
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module)
p9374, 1741
- SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit
r9731, 1802
- SI Motion SLA Beschleunigungsauflösung
r9790[0...1], 1812
- SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (CU)
p9578, 1785
- SI Motion SLA Beschleunigungsgrenze (MM)
p9378, 1742
- SI Motion SLA Filterzeit (CU)
p9576, 1784
- SI Motion SLA Filterzeit (MM)
p9376, 1741
- SI Motion SLA Stoppreaktion (Control Unit)
p9579, 1785
- SI Motion SLA Stoppreaktion (Motor Module)
p9379, 1742
- SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)
p9534[0...1], 1763, 1764
- SI Motion SLP (SE) Stoppreaktion (Control Unit)
p9562[0...1], 1779, 1780
- SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)
p9535[0...1], 1764, 1765
- SI Motion SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10032, 1834
- SI Motion SLP Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10132, 1843
- SI Motion SLP Freifahren F-DI (Prozessor 1)
p10009, 1829
- SI Motion SLP Freifahren F-DI (Prozessor 2)
p10109, 1841
- SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)
p9334[0...1], 1732
- SI Motion SLP Positionsbereich Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10033, 1835
- SI Motion SLP Positionsbereich Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10133, 1843
- SI Motion SLP Stoppreaktion (Motor Module)
p9362[0...1], 1739
- SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)
p9335[0...1], 1732, 1733
- SI Motion SLP Verzögerungszeit (Control Unit)
p9577, 1785
- SI Motion SLP Verzögerungszeit (Motor Module)
p9377, 1741

- SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)
p9531[0...3], 1762, 1763
- SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)
p9532[0...15], 1763
- SI Motion SLS (SG) Stoppreaktion (Control Unit)
p9561, 1779
- SI Motion SLS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10026, 1833
- SI Motion SLS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10126, 1842
- SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)
p9331[0...3], 1732
- SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung
(Control Unit)
p9533, 1763
- SI Motion SLS Stoppreaktion (Motor Module)
p9363[0...3], 1739
- SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stoppreaktion (Control
Unit)
p9563[0...3], 1780
- SI Motion SLS(SG)-Umschaltung/SOS(SBH)
Verzögerungszeit (CU)
p9551, 1775
- SI Motion SLS(SG)-Umschaltung/SOS(SBH)
Verzögerungszeit (MM)
p9351, 1737
- SI Motion SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme
(Prozessor 1)
p10027, 1833
- SI Motion SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme
(Prozessor 2)
p10127, 1842
- SI Motion SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme
(Prozessor 1)
p10028, 1833
- SI Motion SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme
(Prozessor 2)
p10128, 1842
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter
p9729[0...2], 1802
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor
Module)
p9399[0...1], 1744
- SI Motion SOS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10025, 1832
- SI Motion SOS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10125, 1842
- SI Motion SP Modulowert (Control Unit)
p9505, 1753
- SI Motion SP Modulowert (Motor Module)
p9305, 1726
- SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)
p9520, 1758
- SI Motion Spindelsteigung (Motor Module)
p9320, 1729
- SI Motion SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10023, 1832
- SI Motion SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10123, 1842
- SI Motion SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10024, 1832
- SI Motion SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10124, 1842
- SI Motion SSM (SGA $n < nx$) Filterzeit (Control Unit)
p9545, 1771, 1772
- SI Motion SSM (SGA $n < nx$) Geschwindigkeitsgrenze
(CU)
p9546, 1772
- SI Motion SSM (SGA $n < nx$)
Geschwindigkeitshysterese (CU)
p9547, 1772, 1773
- SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module)
p9345, 1735
- SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor
Module)
p9346, 1735
- SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor
Module)
p9347, 1736
- SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)
p9530, 1761, 1762
- SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)
p9330, 1731, 1732
- SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Control
Unit)
p9560, 1778, 1779
- SI Motion STO Abschaltgeschwindigkeit (Motor
Module)
p9360, 1738
- SI Motion STO Eingangsklemme (Prozessor 1)
p10022, 1831
- SI Motion STO Eingangsklemme (Prozessor 2)
p10122, 1841
- SI Motion STO Prüfzeit (Control Unit)
p9557, 1777
- SI Motion STO Prüfzeit (Motor Module)
p9357, 1738
- SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Control Unit)
p9556, 1776, 1777
- SI Motion STOP A Verzögerungszeit (Motor Module)
p9356, 1737, 1738

- SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Control Unit)
p9580, 1785
- SI Motion Stoppreaktion Verzögerung Busausfall (Motor Module)
p9380, 1742
- SI Motion taktsynchroner PROFIBUS-Master
p9510, 1755
- SI Motion Test Sensor Rückmeldung (Prozessor 2)
p10146, 1844
- SI Motion Übergangszeit auf SOS/SLS-Stufe nach Stillstand (CU)
p9569, 1783
- SI Motion Übergangszeit auf SOS/SLS-Stufe nach Stillstand (MM)
p9369, 1741
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module)
p9352, 1737
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9552, 1775
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module)
p9353, 1737
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9553, 1775, 1776
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module)
p9354, 1737
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9554, 1776
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit)
p9555, 1776
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module)
p9355, 1737
- SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)
p9500, 1751, 1752
- SI Motion Überwachungstakt (Motor Module)
p9300, 1725
- SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (CU)
p9567, 1782
- SI Motion Umschaltgeschwindigkeit auf SOS/SLS-Stufe (MM)
p9367, 1740
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit)
p9509, 1755
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module)
p9309, 1727
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit)
r9590[0...3], 1788
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module)
r9390[0...3], 1744
- SI Motion Wartezeit für Teststopp an DO (Prozessor 1)
p10001, 1827
- SI Motion Wartezeit für Teststopp an DO (Prozessor 2)
p10101, 1841
- SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Control Unit)
r9765, 1807
- SI Motion Zwangsdynamisierung Timer
p10003, 1828
- SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Control Unit)
p9559, 1778
- SI Motor Module Parameter Ablage
p9665[0...255], 1792
- SI Passwort Bestätigung
p9763, 1807
- SI Passwort Eingabe
p9761, 1807
- SI Passwort neu
p9762, 1807
- SI PROFIsafe Ausfall Reaktion (Control Unit)
p9612, 1789
- SI PROFIsafe Ausfall Reaktion (Motor Module)
p9812, 1814
- SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit)
r9769[0...7], 1808
- SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Control Unit)
r9768[0...7], 1807
- SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit)
p9610, 1789
- SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module)
p9810, 1814
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit)
p9611, 1789
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module)
p9811, 1814
- SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion
p9653, 1791

- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit
p9652, 1791
- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module)
p9852, 1815, 1816
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit)
p9622[0...1], 1790
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module)
p9822[0...1], 1814
- SI SGE-Umschaltung Diskrepanzzeit (Control Unit)
p9650, 1790
- SI SGE-Umschaltung Diskrepanzzeit (Motor Module)
p9850, 1815
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)
p9799, 1813
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
p9899, 1818
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit)
p9651, 1791
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module)
p9851, 1815
- SI STO/SS1 Entprellzeit (Control Unit)
p9651, 1791
- SI STO/SS1 Entprellzeit (Motor Module)
p9851, 1815
- SI TM54F Abtastzeit
r10015, 1830
- SI TM54F Antriebsgruppe Zuordnung
p10011[0...5], 1830
- SI TM54F Antriebsobjekte Zuordnung
p10010[0...5], 1830
- SI TM54F Betriebsmodus
p10008, 1829
- SI TM54F Digitaleingänge Entprellzeit
p10017, 1831
- SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv
r10054, 1839
- SI TM54F F-DI Eingangsmodus
p10040, 1836
- SI TM54F F-DI F-DO Teststopp Konfiguration
p10048, 1838
- SI TM54F F-DI Freigabe für Test
p10041, 1836
- SI TM54F F-DI-Umschaltung Diskrepanzzeit
p10002, 1828
- SI TM54F F-DO 0 Signalquellen
p10042[0...5], 1837
- SI TM54F F-DO 1 Signalquellen
p10043[0...5], 1837
- SI TM54F F-DO 2 Signalquellen
p10044[0...5], 1837
- SI TM54F F-DO 3 Signalquellen
p10045[0...5], 1837
- SI TM54F F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung
p10046, 1837
- SI TM54F F-DO Teststopp-Modus
p10047[0...3], 1838
- SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch
r10055, 1839
- SI TM54F Kommunikationstakt
p10000[0...5], 1827
- SI TM54F Modulkennung
p10070, 1840
- SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier
Wort 1
p10012[0...5], 1830
- SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier
Wort 2
p10013[0...5], 1830
- SI TM54F Motor/Hydraulic Module Node Identifier
Wort 3
p10014[0...5], 1830
- SI TM54F Not-Halt Eingangsklemme
p10038[0...3], 1835
- SI TM54F Not-Halt Stoppreaktion
p10021[0...3], 1831
- SI TM54F Parameter Ist-Prüfsumme
r10004[0...1], 1828
- SI TM54F Parameter Soll-Prüfsumme
p10005[0...1], 1828
- SI TM54F Passwort Bestätigung
p10063, 1840
- SI TM54F Passwort Eingabe
p10061, 1840
- SI TM54F Passwort neu
p10062, 1840
- SI TM54F Quittierung internes Ereignis
Eingangsklemme
p10006, 1829
- SI TM54F Safe State Signalauswahl
p10039[0...3], 1836
- SI TM54F SDI negativ Eingangsklemme
p10031[0...3], 1834
- SI TM54F SDI positiv Eingangsklemme
p10030[0...3], 1834
- SI TM54F SLP Eingangsklemme
p10032[0...3], 1835
- SI TM54F SLP Freifahren F-DI
p10009, 1829
- SI TM54F SLP Positionsbereich Eingangsklemme
p10033[0...3], 1835
- SI TM54F SLS Eingangsklemme
p10026[0...3], 1833
- SI TM54F SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme
p10027[0...3], 1833

- SI TM54F SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme
p10028[0...3], 1834
- SI TM54F Sonderbetriebsart Auswahl
p10020[0...3], 1831
- SI TM54F Sonderbetriebsart Eingangsklemme
p10036[0...3], 1835
- SI TM54F SOS Eingangsklemme
p10025[0...3], 1833
- SI TM54F SS1 Eingangsklemme
p10023[0...3], 1832
- SI TM54F SS2 Eingangsklemme
p10024[0...3], 1832
- SI TM54F STO Eingangsklemme
p10022[0...3], 1832
- SI TM54F Version
r10090[0...3], 1840
- SI TM54F Wartezeit für Teststopp an DO 0 ... DO 3
p10001, 1827
- SI TM54F Zustimmung Eingangsklemme
p10037[0...3], 1835
- SI TM54F Zwangsdynamisierung Timer
p10003, 1828
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit)
p9658, 1791
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module)
p9858, 1816
- SI Überwachungstakt (Control Unit)
r9780, 1810
- SI Überwachungstakt (Motor Module)
r9880, 1817
- SI Version (Sensor Module)
r9890[0...2], 1817
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt
(Control Unit)
r9770[0...3], 1808
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor
Module)
r9870[0...3], 1816
- SI Zwangsdynamisierung Restzeit
r9660, 1792
- SI Zwangsdynamisierung Timer
p9659, 1792
- SIDESCREEEN
9114, 24
- SIEM_TRACEFILES_CONFIG
11294, 110
- Signalfilter Aktivierung
p1656, 1166
p5200, 1571
- SIM_DISPLAY_CONFIG
52290, 693
- SIM_START_POSITION
53230, 697
- SIMU_AX_VDI_OUTPUT
30350, 444
- Simulationsbetrieb
p1272, 1053
- SINAMICS Link Projekt Auswahl
p8811, 1694
- SINAMICS Link PZD empfangen Adresse
p8872[0...15], 1704
p8872[0...31], 1704
- SINAMICS Link PZD empfangen Wort
p8870[0...15], 1703
p8870[0...31], 1703
- SINAMICS Link PZD senden Wort
p8871[0...15], 1703
p8871[0...31], 1704
- SINAMICS Link Takteinstellungen
p8812[0...1], 1694
- SINAMICS Link Teilnehmeradresse
p8836, 1695
- SINAMICS_ALARM_MASK
13150, 153
- SINAMICS_FUNCTION_MASK
19308, 231
- SINAMICS_MAX_SLAVE_ADDRESS
13160, 153
- SINGLEBLOCK2_STOPRE
42200, 620
- SINGULARITY_THRESHOLD
41670, 614
- SINUMERIK_INTEGRATE
9108, 23
- SLASH_MASK
10706, 81
- SLOT_FORM_RECOGN
42977, 642
- Smart Mode Ausschaltwinkel
r3447, 1401
- Smart Mode Glättungszeiten
p3442[0...1], 1400
- Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität
p3448[0...1], 1401
- Smart Mode Konfiguration
p3440, 1400
- Smart Mode Netzkommutierung Stromschwellwerte
p3443[0...1], 1400
- Smart Mode Spannungen
p3444[0...3], 1401
- Smart Mode Spannungen Anzeige
r3445[0...1], 1401

- Smart Mode Ströme
r3446[0...2], 1401
- Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn
p3441[0...1], 1400
- SMI-Ersatzteilfall Daten sichern/einspielen
p4691, 1541
- SMI-Ersatzteilfall Daten von allen SMI sichern
p4692, 1541
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Motor-
Artikelnummer
r4694[0...19], 1541
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Verzeichnis
p4693[0...1], 1541
- SMI-Ersatzteilfall Komponentenummer
p4690, 1540
- SMOOTH_CONTUR_TOL
42465, 623
- SMOOTH_ORI_TOL
42466, 623
- SMOOTHING_MODE
20480, 292
- SOFT_ACCEL_FACTOR
32433, 475
- Softwarefehler intern Zusatzdiagnose
r9999[0...99], 1827
- Solltopologie
p9903[0...n], 1819
- Solltopologie Anzahl der Indizes
p9902, 1819
- Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten löschen
p9941, 1824
- Solltopologie Zusätzliche Komponenten übernehmen
p9910, 1820
- Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle
p1619[0...n], 1158
- Sollwerte Phasenströme für HW-Stromregelung
r1833[0...2], 1207
- Sollwertkanal Drehzahlgrenze
p1063[0...n], 1009
- Sollwertkanal Geschwindigkeitsgrenze
p1063[0...n], 1008
- Spannungsabbildungsfehler Endwert
p1952[0...n], 1222
- Spannungsabbildungsfehler Halbleiterspannung
p1954[0...n], 1222
- Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte
r1950[0...39], 1222
- Spannungsabbildungsfehler Stromoffset
p1953[0...n], 1222
- Spannungsabbildungsfehler Stromwerte
r1951[0...19], 1222
- Spannungsanhebung gesamt
r1315, 1059
- Spannungsbegrenzung
p1331[0...n], 1062
- Spannungswerte Offsetmodus
p6903[0...n], 1634
- Spannungskonstante identifiziert
r1938, 1220, 1221
- Spannungsmessung Konfiguration
p0247, 850
- Spannungsmodell Winkelglättung
p6700[0...n], 1633
- Spannungsreserve dynamisch
p1574[0...n], 1148
- Spannungszielwert Begrenzung
p1575[0...n], 1148
- Speicherauslastung Datenspeicher
r9982[0...4], 1825
- Speicherauslastung Datenspeicher gemessen
(Istlast)
r9983[0...4], 1825
- Speicherauslastung Datenspeicher TEC
r9984[0...4], 1825
- Speicherkarte Seriennummer
r7843[0...20], 1668
- Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version
r7844[0...3], 1668
- Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert
r9991[0...4], 1826
- Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert
r9992[0...4], 1826
- Speicherverbrauch Technology Extension
r9993[0...4], 1827
- Sperrliste aktivieren/deaktivieren
p0572[0...n], 928
- Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung
p0571[0...49], 927, 928
- Sperrliste Werte wirksam Anzahl
p0570, 927
- SPF_END_TO_VDI
20800, 306
- SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET
35040, 517
- SPIND_ASSIGN_TAB
42800, 634
- SPIND_ASSIGN_TAB_ENABLE
20092, 245
- SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX
35000, 513
- SPIND_CONSTCUT_S
43202, 646

SPIND_DEF_MASTER_SPIND 20090, 245	SPIND_STOPPED_AT_IPO_START 35510, 530
SPIND_DEFAULT_ACT_MASK 35030, 515	SPIND_USER_VELO_LIMIT 43235, 648
SPIND_DEFAULT_MODE 35020, 515	SPIND_VELO_LIMIT 35100, 519
SPIND_DES_VELO_TOL 35150, 523	Spindel Artikelnummer r5021[0...18], 1567
SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC1 51068, 667	Spindel Dateisystem anpassen p5009, 1566
SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC2 51069, 667	Spindel Dateisystem Auswahl p5007, 1566
SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT 35160, 523	Spindel Dateisystem Status r5005, 1566
SPIND_FUNC_RESET_MODE 35032, 516	Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig r5044, 1569
SPIND_FUNCTION_MASK 35035, 516	Spindel Drehzahlgrenzen p5043[0...6], 1569
SPIND_MAX_POWER 51030, 662	Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig r5044, 1569
SPIND_MAX_VELO_G26 43220, 647	Spindel Hersteller r5020, 1567
SPIND_MAX_VELO_LIMS 43230, 648	Spindel Inbetriebnahme freischalten p5016, 1567
SPIND_MIN_VELO_G25 43210, 647	Spindel Kommutierungswinkeloffset r5033, 1568
SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START 35500, 529	Spindel Maximaldrehzahl r5032, 1568
SPIND_OSCILL_ACCEL 35410, 528	Spindel Passwort p5019, 1567
SPIND_OSCILL_DES_VELO 35400, 527	Spindel Produktionsdatum r5023, 1567
SPIND_OSCILL_START_DIR 35430, 528	Spindel Sensor Module Eigenschaften r5012, 1566
SPIND_OSCILL_TIME_CCW 35450, 529	Spindel Seriennummer r5022[0...15], 1567
SPIND_OSCILL_TIME_CW 35440, 528	Spindel Spannungsschwellwerte p5041[0...5], 1568
SPIND_POSCTRL_VELO 35300, 526	Spindel Spannungsschwellwerte Toleranz p5040, 1568
SPIND_POSIT_DELAY_TIME 35310, 527	Spindel Stromregler Abtastzeit maximal r5034, 1568
SPIND_POSITIONING_DIR 35350, 527	Spindel Transitionszeiten p5042[0...1], 1569
SPIND_POWER_RANGE 51031, 662	Spindel Zusatztemperatur Sensortyp p4100, 1504
SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR 20094, 245	Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung r4107, 1508
SPIND_S 43200, 646	Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/ Warnschwelle p4102[0...1], 1505
SPIND_SPEED_TYPE 43206, 647	

- Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit
p4103, 1506
- SPINDLE_CHUCK_TYPE
53241, 698
- SPINDLE_PARAMETER
53240, 698
- SPLINE_FEED_PRECISION
20262, 279
- SPLINE_MODE
20488, 296
- SPOS_TO_VDI
20850, 307
- SPRINT_FORMAT_P_CODE
10750, 91
- SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL
10751, 91
- Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil
p0617[0...n], 935
- Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil
p0618[0...n], 935
- Ständerinduktivität identifiziert
r1915, 1216
- Ständerstrom minimal
p1620[0...n], 1158
- Ständerwiderstand aktuell
r0395[0...n], 891
- Ständerwiderstand identifiziert
r1912, 1215
- Ständerwiderstand Referenz
p0629[0...n], 937
- STANDSTILL_DELAY_TIME
36040, 533
- STANDSTILL_POS_TOL
36030, 532
- STANDSTILL_VELO_TOL
36060, 534
- START_AC_FIFO
28262, 430
- START_LOCK_TIMEOUT
10133, 37
- START_MODE_MASK
20112, 256
- START_MODE_MASK_PRT
22620, 350
- STAT_DISPLAY_BASE
52032, 681
- STAT_NAME
10670, 75
- Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung
p1487[0...n], 1112
- Statikeingang Quelle
p1488[0...n], 1112
- Statikrückführung Skalierung
p1489[0...n], 1112
- Statistik DRIVE-CLiQ Azyklische Kommunikation
r9222[0...n], 1725
- Statistik Einträge Anzahl
r9220, 1724
- Statistik Komponenten Id
p9221, 1725
- Statorinduktivität nominal identifiziert
r1915[0...2], 1216
- Statorwiderstand identifiziert
r1912[0...2], 1215
- Stellgrößensperrzeit
p0230[0...n], 847
- Stellspannung Begrenzung negativ
p1851[0...n], 1212
- Stellspannung Begrenzung positiv
p1850[0...n], 1212
- Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Dämpfung
p1659[0...n], 1167
- Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Eigenfrequenz
p1658[0...n], 1166
- Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Typ
p1657[0...n], 1166
- Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Zähler-
Dämpfung
p1661[0...n], 1167
- Stellwertfilter 1 Geschwindigkeitsregler Zähler-
Eigenfrequenz
p1660[0...n], 1167
- Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Dämpfung
p1664[0...n], 1169
- Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Eigenfrequenz
p1663[0...n], 1168
- Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Typ
p1662[0...n], 1168
- Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Zähler-
Dämpfung
p1666[0...n], 1169
- Stellwertfilter 2 Geschwindigkeitsregler Zähler-
Eigenfrequenz
p1665[0...n], 1169
- Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Dämpfung
p1669[0...n], 1171
- Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Nenner-
Eigenfrequenz
p1668[0...n], 1170

- Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Typ
 - p1667[0...n], 1170
- Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung
 - p1671[0...n], 1171
- Stellwertfilter 3 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz
 - p1670[0...n], 1171
- Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Nenner-Dämpfung
 - p1674[0...n], 1173
- Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Nenner-Eigenfrequenz
 - p1673[0...n], 1172
- Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Typ
 - p1672[0...n], 1172
- Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Zähler-Dämpfung
 - p1676[0...n], 1173
- Stellwertfilter 4 Geschwindigkeitsregler Zähler-Eigenfrequenz
 - p1675[0...n], 1173
- Stellwertfilter Aktivierung
 - p1800[0...n], 1197
- Stellwertfilter Geschwindigkeitsregler Aktivierung
 - p1656[0...n], 1165
- Stellwertfilter Nenner-Dämpfung
 - p1803[0...n], 1199
- Stellwertfilter Nenner-Eigenfrequenz
 - p1802[0...n], 1198
- Stellwertfilter Typ
 - p1801[0...n], 1197
- Stellwertfilter Zähler-Dämpfung
 - p1805[0...n], 1200
- Stellwertfilter Zähler-Eigenfrequenz
 - p1804[0...n], 1199
- Steuersatz Flattop-Modulation Winkelverschiebung
 - p1882, 1212
- Steuersatz Konfiguration
 - r1837, 1208
- Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart
 - p1300[0...n], 1058
- Steuerungshoheit Modus Anwahl
 - p3985, 1474
- Steuerungshoheit Steuerwort wirksam
 - r2032, 1240, 1241
- STIFFNESS_CONTROL_CONFIG
 - 32642, 492
- STIFFNESS_CONTROL_ENABLE
 - 32640, 492
- STIFFNESS_DELAY_TIME
 - 32644, 493
- Stillstandserkennung Drehzahlschwelle
 - p1226[0...n], 1042
- Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle
 - p1226[0...n], 1042, 1043
- Stillstandserkennung Überwachungszeit
 - p1227, 1043
- STOP_CUTCOM_STOPRE
 - 42480, 625
- STOP_LIMIT_COARSE
 - 36000, 531
- STOP_LIMIT_FACTOR
 - 36012, 532
- STOP_LIMIT_FINE
 - 36010, 531
- STOP_MODE_MASK
 - 11550, 126
- STOP_ON_CLAMPING
 - 36052, 534
- Störcode
 - r0945[0...63], 985
- Störodelisteliste
 - r0946[0...65534], 985
- Störfälle Zähler
 - p0952, 986
- Störnummer
 - r0947[0...63], 985
- Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen
 - p2147, 1276
- Störreaktion ändern Reaktion
 - p2101[0...19], 1264, 1265
- Störreaktion ändern Störungsnummer
 - p2100[0...19], 1264
- Störung Antriebsobjekt auslösend
 - r3115[0...63], 1385
- Störung wirksam unterdrücken
 - p3135, 1386
- Störungen quittieren Antriebsobjekt
 - p3981, 1474
- Störungen/Warnungen Triggerauswahl
 - p2128[0...15], 1272
- Störwert
 - r0949[0...63], 986
- Störwert für Float-Werte
 - r2133[0...63], 1273
- Störzeit behoben in Millisekunden
 - r2109[0...63], 1268
- Störzeit behoben in Tagen
 - r2136[0...63], 1273
- Störzeit gekommen in Millisekunden
 - r0948[0...63], 985
- Störzeit gekommen in Tagen
 - r2130[0...63], 1272

- STROKE_CHECK_INSIDE
22900, 354
- Strombetrag zulässig
r0067[0...1], 798
- Stromeinprägung Rampenzeit
p1601[0...n], 1154
- Stromgrenze
p0640[0...n], 939
- Stromgrenze Auferregung Asynchronmotor
p0644[0...n], 940
- Stromgrenze drehmomentbildend gesamt
r1533, 1133, 1134
- Stromgrenze kraftbildend gesamt
r1533, 1133
- Stromhystereseregler Ablaufsteuerung
Zustandswechsel
p5459[0...3], 1609
- Stromhystereseregler Konfiguration
p5456[0...2], 1608
- Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand
p5458[0...1], 1609
- Stromhystereseregler Pulsfrequenz Umschaltung
p5457[0...2], 1608
- Stromhystereseregler Überstrom Grenze
p5453[0...5], 1608
- Stromhystereseregler Überstrom Hysteresebreite
p5454[0...5], 1608
- Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich
p5455[0...5], 1608
- Stromistwert feldbildend geglättet
r0029, 786
- Stromistwert kraftbildend geglättet
r0030, 786
- Stromistwert momentenbildend geglättet
r0030, 786
- Stromistwertfilter 7 Nenner-Dämpfung
p5213, 1575
- Stromistwertfilter 7 Nenner-Eigenfrequenz
p5212, 1574
- Stromistwertfilter 7 Typ
p5211, 1574
- Stromistwertfilter 7 Zähler-Dämpfung
p5215, 1576
- Stromistwertfilter 7 Zähler-Eigenfrequenz
p5214, 1575
- Strommodell Flussistwert
r1634, 1161
- Strommodell Flusssollwert
r1633, 1161
- Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse
r1637, 1161
- Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse
r1638, 1162
- Strommodellregler Ausgang
r1636, 1161
- Strommodellregler Dynamikfaktor
p1628[0...n], 1160
- Strommodellregler I-Anteil
r1635, 1161
- Strommodellregler Nachstellzeit
p1630[0...n], 1160
- Strommodellregler Nachstellzeit wirksam
r1632, 1161
- Strommodellregler P-Verstärkung
p1629[0...n], 1160
- Strommodellregler P-Verstärkung wirksam
r1631, 1160
- Strommodellregler Vorsteuerung
r1618, 1158
- Stromnullmeldung Hysterese
p3208[0...n], 1388
- Stromnullmeldung Schwellwert
p3207[0...n], 1388
- Stromnullmeldung Verzögerungszeit
p3209[0...n], 1388
- Stromregelung und Motormodell Konfiguration
p1402[0...n], 1070
- Stromregler d-Achse Nachstellzeit
p1722[0...n], 1181
- Stromregler d-Achse P-Verstärkung
p1720[0...n], 1180
- Stromregler Nachstellzeit
p1717[0...n], 1179
- Stromregler P-Verstärkung
p1715[0...n], 1178, 1179
- Stromregler Rechentotzeit
p0118, 823
- Stromregler Rechentotzeit Modus
p0117, 823
- Stromregler Referenzmodell Totzeit
p1701[0...n], 1176
- Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp
p0391[0...n], 889, 890
- Stromregleradaption Einsatzpunkt Kp adaptiert
p0392[0...n], 890
- Stromregleradaption Längsachse Einsatzpunkt Kp
p1710[0...n], 1178
- Stromregleradaption Längsachse Einsatzpunkt Kp adaptiert
p1711[0...n], 1178
- Stromregleradaption Längsachse P-Verstärkung
Adaption
p1712[0...n], 1178

- Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption
p0393[0...n], 890
- Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung
p0393[0...n], 890
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
Feldschwäcbereich
p1654[0...n], 1165
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
minimal
p1653[0...n], 1164
- Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter
r1650, 1164
- Stromsollwert gesteuert geberlos
p1612[0...n], 1157
- Stromsollwert Glättungszeit
p1616[0...n], 1157
- Stromsollwert kraftbildend vor Filter
r1650, 1164
- Stromsollwert magnetisierend gesteuert
p1612[0...n], 1157
- Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung
p1656[0...n], 1165
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1659[0...n], 1167
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1658[0...n], 1166
- Stromsollwertfilter 1 Typ
p1657[0...n], 1166
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1661[0...n], 1168
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1660[0...n], 1167
- Stromsollwertfilter 10 Nenner-Dämpfung
p5228[0...n], 1578
- Stromsollwertfilter 10 Nenner-Eigenfrequenz
p5227[0...n], 1578
- Stromsollwertfilter 10 Typ
p5226[0...n], 1578
- Stromsollwertfilter 10 Zähler-Dämpfung
p5230[0...n], 1579
- Stromsollwertfilter 10 Zähler-Eigenfrequenz
p5229[0...n], 1578
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1664[0...n], 1169
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1663[0...n], 1168
- Stromsollwertfilter 2 Typ
p1662[0...n], 1168
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1666[0...n], 1170
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1665[0...n], 1169
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung
p1669[0...n], 1171
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz
p1668[0...n], 1170
- Stromsollwertfilter 3 Typ
p1667[0...n], 1170
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung
p1671[0...n], 1172
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz
p1670[0...n], 1171
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung
p1674[0...n], 1173
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz
p1673[0...n], 1172
- Stromsollwertfilter 4 Typ
p1672[0...n], 1172
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung
p1676[0...n], 1174
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz
p1675[0...n], 1173
- Stromsollwertfilter 5 ... 10 Aktivierung
p5200[0...n], 1570
- Stromsollwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
p5203[0...n], 1572
- Stromsollwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
p5202[0...n], 1571
- Stromsollwertfilter 5 Typ
p5201[0...n], 1571
- Stromsollwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
p5205[0...n], 1572
- Stromsollwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
p5204[0...n], 1572
- Stromsollwertfilter 6 Nenner-Dämpfung
p5208[0...n], 1573
- Stromsollwertfilter 6 Nenner-Eigenfrequenz
p5207[0...n], 1573
- Stromsollwertfilter 6 Typ
p5206[0...n], 1573
- Stromsollwertfilter 6 Zähler-Dämpfung
p5210[0...n], 1574
- Stromsollwertfilter 6 Zähler-Eigenfrequenz
p5209[0...n], 1573
- Stromsollwertfilter 7 Nenner-Dämpfung
p5213[0...n], 1575
- Stromsollwertfilter 7 Nenner-Eigenfrequenz
p5212[0...n], 1574
- Stromsollwertfilter 7 Typ
p5211[0...n], 1574
- Stromsollwertfilter 7 Zähler-Dämpfung
p5215[0...n], 1575
- Stromsollwertfilter 7 Zähler-Eigenfrequenz
p5214[0...n], 1575

Stromsollwertfilter 8 Nenner-Dämpfung p5218[0...n], 1576	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5 p3328[0...n], 1394
Stromsollwertfilter 8 Nenner-Eigenfrequenz p5217[0...n], 1576	SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y 52244, 690
Stromsollwertfilter 8 Typ p5216[0...n], 1576	SUB_SPINDLE_REL_POS 55232, 723
Stromsollwertfilter 8 Zähler-Dämpfung p5220[0...n], 1577	SUMCORR_DEFAULT 20272, 280
Stromsollwertfilter 8 Zähler-Eigenfrequenz p5219[0...n], 1576	SUMCORR_RESET_VALUE 20132, 265
Stromsollwertfilter 9 Nenner-Dämpfung p5223[0...n], 1577	SUPPRESS_ALARM_MASK 11410, 116
Stromsollwertfilter 9 Nenner-Eigenfrequenz p5222[0...n], 1577	SUPPRESS_ALARM_MASK_2 11415, 120
Stromsollwertfilter 9 Typ p5221[0...n], 1577	SUPPRESS_SCREEN_REFRESH 10131, 36
Stromsollwertfilter 9 Zähler-Dämpfung p5225[0...n], 1578	SURF_BLOCK_PATH_LIMIT 20171, 270
Stromsollwertfilter 9 Zähler-Eigenfrequenz p5224[0...n], 1577	SURF_PERF_ADJUST 42478, 625
Stromsollwertfilter Adaption Aktivierungsschwelle p5284[0...n], 1587	SURF_VELO_TOL 20173, 271
Stromsollwertfilter Adaption Aktuelle Frequenz r5285[0...n], 1587	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1 10470, 58
Stromsollwertfilter Adaption Grenzfrequenz oben p5283[0...n], 1586	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2 10471, 59
Stromsollwertfilter Adaption Grenzfrequenz unten p5282[0...n], 1586	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_3 10472, 60
Stromsollwertfilter Adaption Konfiguration p5280[0...n], 1586	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_4 10473, 60
Stromsollwertfilter Adaption Zuordnung p5281[0...n], 1586	SW_CAM_ASSIGN_TAB 10450, 57
Stromsollwertfilter Aktivierung p1656[0...n], 1165	SW_CAM_COMP_NCK_JITTER 10490, 63
Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1 p3321[0...n], 1393	SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME 10460, 57
Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2 p3323[0...n], 1393	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1 41500, 608
Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3 p3325[0...n], 1393	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2 41502, 608
Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4 p3327[0...n], 1394	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3 41504, 609
Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5 p3329[0...n], 1394	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4 41506, 610
Strömungsmaschine Leistung Punkt 1 p3320[0...n], 1392	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1 41520, 610
Strömungsmaschine Leistung Punkt 2 p3322[0...n], 1393	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2 41522, 611
Strömungsmaschine Leistung Punkt 3 p3324[0...n], 1393	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_3 41524, 612
Strömungsmaschine Leistung Punkt 4 p3326[0...n], 1394	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_4 41526, 612

- SW_CAM_MODE
10485, 62
 - SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME
10461, 58
 - SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1
41501, 608
 - SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2
41503, 609
 - SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3
41505, 609
 - SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4
41507, 610
 - SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1
41521, 611
 - SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2
41523, 611
 - SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_3
41525, 612
 - SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_4
41527, 613
 - SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK
10480, 61
 - SW_OPTIONS
9990, 24
 - SWITCH_TO_MACHINE_MASK
51040, 663
 - Sync-Netz-Antrieb Aktivierung
p3800[0...n], 1452
 - Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer
p3801[0...n], 1452
 - Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung
p3811[0...n], 1454
 - Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert
p3806[0...n], 1453
 - Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert
p3809[0...n], 1454
 - Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert
p3813[0...n], 1454
 - Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert
p3815[0...n], 1455
 - Sync-Netz-Antrieb Synchronisieren Zeitbegrenzung
p3818[0...n], 1455
 - SYSCLOCK_CYCLE_TIME
10050, 27
 - SYSTEM_FUNCTION_MASK
19334, 234
 - SYSTEM_INFO
19010, 226
 - Systemdruck
p0221, 846
 - Systemdruck Einschaltsschwelle
p0865, 973
 - Systemdruck Einschaltsschwelle Hysterese
p0866, 973
 - Systemlaufzeit gesamt
r2114[0...1], 1269
 - Systemlaufzeit relativ
p0969, 987
 - Systemlogbuch Aktivierung
p9930[0...8], 1822
 - Systemlogbuch EEPROM speichern
p9932, 1823
 - Systemlogbuch Modulwahl
p9931[0...194], 1822
- T**
- T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO
20096, 246
 - T_NO_FCT_CYCLE_MODE
10719, 88
 - T_NO_FCT_CYCLE_NAME
10717, 87
 - TAILSTOCK_PARAMETER
53242, 698
 - Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung
p0092, 809
 - TANG_OFFSET
37402, 591
 - TARGET_BLOCK_INCR_PROG
42444, 622
 - TASK_SLEEP_TIME
10156, 38
 - TASK_TIME_AVERAGE_CONFIG
10285, 44
 - TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell
r4074[0...1], 1495
 - TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen
r4072[0...1], 1495
 - TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren
p4075[0...1], 1496
 - TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante
p4073[0...1], 1495
 - TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1
p4077[0...1], 1496
 - TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2
p4079[0...1], 1497
 - TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1
p4078[0...1], 1497
 - TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2
p4080[0...1], 1497
 - TB30 Analogausgänge Offset
p4083[0...1], 1498

TB30 Analogausgänge Typ
 r4076[0...1], 1496
 TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren
 p4066[0...1], 1493
 TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
 p4053[0...1], 1488
 TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1
 p4057[0...1], 1490
 TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2
 p4059[0...1], 1491
 TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1
 p4058[0...1], 1490
 TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2
 p4060[0...1], 1491
 TB30 Analogeingänge Offset
 p4063[0...1], 1492
 TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster
 p4068[0...1], 1494
 TB30 Analogeingänge Simulationsmodus
 p4097[0...1], 1502
 TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert
 p4098[0...1], 1502
 TB30 Analogeingänge Typ
 r4056[0...1], 1489
 TB30 Betriebsanzeige
 r0002, 776
 TB30 Digitalausgänge invertieren
 p4048, 1487
 TB30 Digitalausgänge Status
 r4047, 1486
 TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert
 r4021, 1476
 TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus
 p4095, 1500
 TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
 p4096, 1501
 TB30 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
 p4099[0...2], 1504
 TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter
 p0010, 780
 TB30 Parameter zurücksetzen
 p0970, 989
 TCA_CYCLE_NAME
 15710, 167
 TEACH_MODE
 51034, 662
 TEC Aktivierung Status
 r4993[0...n], 1565
 TEC Anzahl
 r4985, 1563
 TEC Bezeichner
 r4988[0...n], 1564
 TEC Bezeichner Gesamtlänge
 r4986, 1563
 TEC DO-spezifisch Aktivierung
 p4956[0...n], 1562
 TEC DO-spezifisch Anzahl
 r4950, 1561
 TEC DO-spezifisch Bezeichner
 r4955[0...n], 1561
 TEC DO-spezifisch Bezeichner Gesamtlänge
 r4951, 1561
 TEC DO-spezifisch GUID
 r4959[0...n], 1562
 TEC DO-spezifisch GUID Antriebsobjekt
 r4960[0...n], 1562
 TEC DO-spezifisch GUID Gesamtlänge
 r4952, 1561
 TEC DO-spezifisch Logbuch Modulwahl
 p4961[0...n], 1562
 TEC DO-spezifisch Schnittstellenversion
 r4958[0...n], 1562
 TEC DO-spezifisch Version
 r4957[0...n], 1562
 TEC Eigenschaften
 r4994[0...n], 1565
 TEC Externe Version
 r4995[0...n], 1565
 TEC GUID
 r4991[0...n], 1564
 TEC GUID ES
 r4992[0...n], 1564
 TEC GUID Gesamtlänge
 r4987, 1564
 TEC Schnittstellenversion
 r4990[0...n], 1564
 TEC ungültig Anzahl
 r4975, 1563
 TEC ungültig Bezeichner
 r4978[0...n], 1563
 TEC ungültig Bezeichner Gesamtlänge
 r4976, 1563
 TEC ungültig Fehlercode
 r4979[0...n], 1563
 TEC Version
 r4989[0...n], 1564
 TECHNO_CYCLES_MASK
 19620, 235
 TECHNO_EXTENSION_MASK
 19610, 235
 TECHNO_FUNCTION_MASK
 19320, 232
 TECHNO_FUNCTION_MASK_1
 19321, 233

- Technologieabhängige Parameter berechnen
p0578[0...n], 928
- Technologieregler Differentiation Zeitkonstante
p2274, 1306
- Technologieregler Festwert Auswahlmethode
p2216[0...n], 1296
- Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit
p2293, 1308
- Technologieregler Hochlaufzeit
p2257, 1302
- Technologieregler Istwert Funktion
p2270, 1305
- Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp)
p2271, 1305
- Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante
p2265, 1304
- Technologieregler Konfiguration
p2252, 1301
- Technologieregler Kp-Adaption Einsatzpunkt oben
p2314, 1311
- Technologieregler Kp-Adaption Einsatzpunkt unten
p2313, 1310
- Technologieregler Kp-Adaption Wert oben
p2312, 1310
- Technologieregler Kp-Adaption Wert unten
p2311, 1310
- Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit
p2247[0...n], 1300
- Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration
p2230[0...n], 1298
- Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert
p2237[0...n], 1299
- Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert
p2238[0...n], 1299
- Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit
p2248[0...n], 1300
- Technologieregler Motorpotenziometer
Sollwertspeicher
r2231, 1298
- Technologieregler Motorpotenziometer Startwert
p2240[0...n], 1299
- Technologieregler Nachstellzeit
p2285, 1306
- Technologieregler Nummer aktuell
r2229, 1298
- Technologieregler Obergrenze Istwert
p2267, 1304
- Technologieregler Proportionalverstärkung
p2280, 1306
- Technologieregler Regeldifferenz Invertierung
p2306, 1309
- Technologieregler Rücklaufzeit
p2258, 1302
- Technologieregler Sollwert 1 Skalierung
p2255, 1301
- Technologieregler Sollwert 2 Skalierung
p2256, 1302
- Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante
p2261, 1303
- Technologieregler Tn-Adaption Einsatzpunkt oben
p2321, 1312
- Technologieregler Tn-Adaption Einsatzpunkt unten
p2320, 1312
- Technologieregler Tn-Adaption Wert oben
p2319, 1312
- Technologieregler Tn-Adaption Wert unten
p2318, 1312
- Technologieregler Typ
p2263, 1303
- Technologieregler Untergrenze Istwert
p2268, 1304
- Technologieregler Verstärkung Istwert
p2269, 1305
- Technologische Anwendung (Applikation)
p0500, 920
- Technologische Einheit Auswahl
p0595, 930
- Technologische Einheit Bezugsgröße
p0596, 930
- TECHNOLOGY
52200, 682
- TECHNOLOGY_EXTENSION
52201, 682
- Teilhochlauf Modus
p7857, 1669
- Telegramm Diagnose Auswahl
p7830, 1667
- Telegramm Diagnose Einheit
r7836[0...23], 1668
- Telegramm Diagnose Real
r7835[0...23], 1668
- Telegramm Diagnose Signale
r7831[0...23], 1667
- Telegramm Diagnose Signed
r7834[0...23], 1668
- Telegramm Diagnose Unsigned
r7833[0...23], 1667
- Telegramm Diagnose Zahlenformat
r7832[0...23], 1667
- TEMP_COMP_ABS_VALUE
43900, 656
- TEMP_COMP_REF_POSITION
43920, 657

TEMP_COMP_SLOPE
 43910, 657
 TEMP_COMP_TYPE
 32750, 496
 Temperatursensor Sensortyp
 p0601, 931
 Temperatursensorfehler Zeitstufe
 p0607[0...n], 933
 Terminal Module EEPROM-Daten Version
 r0157, 832
 Terminal Module Erkennung über LED
 p0154, 830
 Terminal Module Firmware-Version
 r0158, 832
 Terminal Module Komponentenummer
 p0151, 830
 Testimpulsauswertung Konfiguration
 p1901, 1213
 Testimpulsauswertung Status
 r1902, 1213
 Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand
 p0620[0...n], 935, 936
 Thermische Widerstandsadaption Reduktionsfaktor
 p0614[0...n], 934
 THREAD_RAMP_DISP
 42010, 615
 THREAD_START_ANGLE
 42000, 615
 TIME_LIMIT_NETTO_EES_TASK
 27930, 420
 TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK
 27920, 420
 Tippen 1 Drehzahlsollwert
 p1058[0...n], 1008
 Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert
 p1058[0...n], 1008
 Tippen 2 Drehzahlsollwert
 p1059[0...n], 1008
 Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert
 p1059[0...n], 1008
 TM_FUNCTION_MASK
 52270, 692
 TM_FUNCTION_MASK_SET
 54215, 698
 TM_MAG_PLACE_DISTANCE
 52271, 692
 TM_TOOL_LOAD_DEFAULT_MAG
 52272, 693
 TM_TOOL_LOAD_STATION
 52274, 693
 TM_TOOL_MOVE_DEFAULT_MAG
 52273, 693
 TM_WRITE_LIMIT_MASK
 51214, 671
 TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT
 51212, 671
 TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT
 51213, 671
 TM120 Betriebsanzeige
 r0002, 775
 TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter
 p0010, 779
 TM120 Parameter zurücksetzen
 p0970, 988
 TM120 Sensorwiderstand
 r4101[0...3], 1505
 TM120 Störschwelle/Warnschwelle
 p4102[0...7], 1505
 TM120 Temperatúrauswertung Sensortyp
 p4100[0...3], 1504
 TM120 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
 p4103[0...3], 1506
 TM15 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
 r4204, 1511
 TM15 Ansteuerung Digitalausgang 16 ... 23
 r4205, 1511
 TM15 Betriebsanzeige
 r0002, 775
 TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
 p4048, 1486
 TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
 p4049, 1487
 TM15 Eingang oder Ausgang einstellen
 p4028, 1479
 TM15 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
 p4099, 1503
 TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
 r4211, 1511
 TM15 Flankenmodus Digitaleingang 16 ... 23
 r4213, 1512
 TM15 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
 r4212, 1512
 TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
 r4311, 1520
 TM15 Flankenstatus Digitaleingang 16 ... 23
 r4313, 1521
 TM15 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
 r4312, 1520
 TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0
 r4350, 1521
 TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1
 r4351, 1521
 TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 10
 r4360, 1524

- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 11
r4361, 1525
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 12
r4362, 1525
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 13
r4363, 1525
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 14
r4364, 1526
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 15
r4365, 1526
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 16
r4366, 1526
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 17
r4367, 1526
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 18
r4368, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 19
r4369, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 2
r4352, 1522
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20
r4370, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21
r4371, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22
r4372, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 23
r4373, 1527
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 1522
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 1522
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 1523
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 1523
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 1523
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 1524
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 1524
- TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 779
- TM15 Modulsynchronisation
r4301, 1519
- TM15 Parameter zurücksetzen
p0970, 988
- TM15 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916[0...29], 980
- TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915[0...29], 979
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 1513
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 1513
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 1516
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 1516
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 1517
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 1517
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 1517
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 1518
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 16
r4266, 1518
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 17
r4267, 1518
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 18
r4268, 1518
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 19
r4269, 1518
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 1513
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 20
r4270, 1519
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21
r4271, 1519
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22
r4272, 1519
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 23
r4273, 1519
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 1514
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 1514
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 1514
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 1515
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 1515
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 1515
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 1516
- TM15 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 1520
- TM15 Status Digitaleingang 16 ... 23
r4305, 1520

- TM15 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 1510
- TM15 Betriebsanzeige
r0002, 775
- TM150 Filter Netznennfrequenz
p4121, 1510
- TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren
p4119[0...11], 1509
- TM150 Glättungszeitkonstante
p4122[0...11], 1510
- TM150 Gruppe Kanaluordnung
p4111[0...2], 1508
- TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung
p4117[0...2], 1509
- TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 779
- TM150 Istwert Glättungszeit in ms
r4120[0...11], 1510
- TM150 Klemmenblock Messmethode
p4108[0...5], 1508
- TM150 Leitungswiderstand Messung
p4109[0...11], 1508
- TM150 Leitungswiderstand Wert
p4110[0...11], 1508
- TM150 Parameter zurücksetzen
p0970, 988
- TM150 Sensortyp
p4100[0...11], 1504
- TM150 Sensorwiderstand
r4101[0...11], 1505
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle
p4102[0...23], 1505
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese
p4118[0...11], 1509
- TM150 Verzögerungszeit
p4103[0...11], 1506
- TM15DI/DO Betriebsanzeige
r0002, 775
- TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren
p4048, 1486
- TM15DI/DO Digitalausgänge Status
r4047, 1485
- TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1476
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1500
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
Sollwert
p4096, 1501
- TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1479
- TM15DI/DO Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1503
- TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 779
- TM15DI/DO Parameter zurücksetzen
p0970, 988
- TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
r4204, 1511
- TM17 Betriebsanzeige
r0002, 775
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
p4048, 1486
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
p4049, 1487
- TM17 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1479
- TM17 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1503
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
r4211, 1511
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
r4212, 1512
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
r4311, 1520
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
r4312, 1521
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0
r4350, 1521
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1
r4351, 1521
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 10
r4360, 1524
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11
r4361, 1525
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 12
r4362, 1525
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 13
r4363, 1525
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 14
r4364, 1526
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 15
r4365, 1526
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 2
r4352, 1522
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 1522
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 1522
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 1523
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 1523

- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 1523
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 1524
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 1524
- TM17 Freigabe DI/DO 0 ... 5
p4220, 1512
- TM17 Glättungszeitkonstante Digitaleingang 0 ... 15
p4221, 1512
- TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 779
- TM17 Modulsynchronisation
r4301, 1519
- TM17 Parameter zurücksetzen
p0970, 988
- TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916[0...35], 980
- TM17 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915[0...35], 979
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 1513
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 1513
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 1516
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 1516
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 1517
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 1517
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 1517
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 1518
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 1513
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 1514
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 1514
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 1514
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 1515
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 1515
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 1515
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 1516
- TM17 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 1520
- TM17 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 1511
- TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 0 ... 15
p4222, 1512
- TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom
aktuell
r4074[0...1], 1495
- TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell
bezogen
r4072[0...1], 1495
- TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren
p4075[0...1], 1496
- TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante
p4073[0...1], 1495
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1
p4077[0...1], 1496
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2
p4079[0...1], 1497
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1
p4078[0...1], 1497
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2
p4080[0...1], 1497
- TM31 Analogausgänge Offset
p4083[0...1], 1498
- TM31 Analogausgänge Typ
p4076[0...1], 1496
- TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren
p4066[0...1], 1492
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Anschwellenschwelle
p4061[0...1], 1491
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Verzögerungszeit
p4062[0...1], 1492
- TM31 Analogeingänge Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068[0...1], 1493
- TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053[0...1], 1488
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1
p4057[0...1], 1489
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2
p4059[0...1], 1490
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1
p4058[0...1], 1490
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2
p4060[0...1], 1491
- TM31 Analogeingänge Offset
p4063[0...1], 1492

- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus
p4097[0...1], 1501
- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert
p4098[0...1], 1502
- TM31 Analogeingänge Typ
p4056[0...1], 1489
- TM31 Betriebsanzeige
r0002, 775
- TM31 Digitalausgänge Grenzstrom
p4046, 1485
- TM31 Digitalausgänge invertieren
p4048, 1487
- TM31 Digitalausgänge Status
r4047, 1485
- TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1476
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1500
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 1501
- TM31 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1479
- TM31 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
p4099[0...2], 1503
- TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 779
- TM31 Parameter zurücksetzen
p0970, 988
- TM31 Sensortyp
p4100, 1504
- TM31 Sensorwiderstand
r4101, 1505
- TM31 Störschwelle/Warnschwelle
p4102[0...1], 1506
- TM31 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
p4103, 1506
- TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren
p4066[0], 1492
- TM41 Analogeingang Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068[0], 1493
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1
p4057[0], 1490
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2
p4059[0], 1491
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1
p4058[0], 1490
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2
p4060[0], 1491
- TM41 Analogeingang Offset
p4063[0], 1492
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus
p4097[0], 1502
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
p4098[0], 1502
- TM41 Analogeingang Typ
r4056, 1489
- TM41 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053[0], 1488
- TM41 Betriebsanzeige
r0002, 776
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert
r4155, 1510
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert ungefiltert
r4154, 1510
- TM41 Digitalausgänge invertieren
p4048, 1487
- TM41 Digitalausgänge Status
r4047, 1486
- TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1476
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1500
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 1501
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418[0...n], 1077
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417[0...n], 1076
- TM41 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1479
- TM41 Eingänge/Ausgänge Abtastzeit
p4099[0...3], 1503
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus
p4400, 1528
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus aktiv
r4403, 1528
- TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert
r4419, 1529
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter
Aktivierung
p1414[0...n], 1074
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter
Totzeit
p1412[0...n], 1073
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender
Geber
p4418, 1529
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1
(in Bits)
p0418, 895
- TM41 Gebernachbildung Konfiguration
p1189, 1033

TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung p4422, 1529	TOFF_MODE 21190, 324
TM41 Gebernachbildung Modus p4401, 1528	TOFF_VELO 21194, 325
TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition r4427, 1530	TOFRAME_MODE 42980, 642
TM41 Gebernachbildung Regleroptionen p4404, 1528	TOOL_CARRIER_RESET_VALUE 20126, 263
TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption p4423, 1529	TOOL_CHANGE_ERROR_MODE 22562, 347
TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke p4426, 1530	TOOL_CHANGE_M_CODE 22560, 346
TM41 Gebernachbildung Strichzahl p0408, 893	TOOL_CHANGE_MODE 22550, 346
TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber p4408, 1528	TOOL_CHANGE_POS_Y 52241, 690
TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation p4421, 1529	TOOL_CHANGE_TIME 10190, 39
TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter p0010, 780	TOOL_CORR_MODE_G43G44 20380, 287
TM41 Parameter zurücksetzen p0970, 989	TOOL_CORR_MOVE_MODE 20382, 287
TM54F Betriebsanzeige r0002, 776	TOOL_CORR_MULTIPLE_AXES 20384, 287
TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter p0010, 780	TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER 17530, 173
TM54F Parameter zurücksetzen p0970, 989	TOOL_DEFAULT_DATA_MASK 17520, 173
TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER 20184, 272	TOOL_GRIND_AUTO_TMON 20350, 284
TOCARR_CHANGE_M_CODE 22530, 345	TOOL_LENGTH_CONST 42940, 637
TOCARR_FINE_CORRECTION 42974, 641	TOOL_LENGTH_CONST_T 42942, 638
TOCARR_FINE_LIM_LIN 20188, 272	TOOL_LENGTH_TYPE 42950, 638
TOCARR_FINE_LIM_ROT 20190, 272	TOOL_MANAGEMENT_MASK 20310, 281
TOCARR_ROT_ANGLE_INCR 20180, 271	TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER 20124, 262
TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET 20182, 272	TOOL_MCODE_FUNC_OFF 52282, 693
TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR 21186, 324	TOOL_MCODE_FUNC_ON 52281, 693
TOCARR_ROTAX_MODE 20196, 275	TOOL_OFFSET_DRF_ON 20396, 288
TOFF_ACCEL 21196, 326	TOOL_OFFSET_INCR_PROG 42442, 622
TOFF_LIMIT 42970, 641	TOOL_ORI_CONST_M 42954, 639
TOFF_LIMIT_MINUS 42972, 641	TOOL_ORI_CONST_T 42956, 640

TOOL_PARAMETER_DEF_MASK 20360, 284	TRAANG_BASE_TOOL_2 24760, 385
TOOL_PRESEL_RESET_VALUE 20121, 261	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_1 24721, 384
TOOL_RESET_NAME 20122, 261	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2 24771, 385
TOOL_RESET_VALUE 20120, 261	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1 24720, 384
TOOL_RESETMON_MASK 17515, 172	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_2 24770, 385
TOOL_TEMP_COMP 42960, 641	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 r4760[0...16383], 1550
TOOL_TEMP_COMP_LIMIT 20392, 288	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt r4740[0...16383], 1547
TOOL_TEMP_COMP_ON 20390, 288	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 r4761[0...16383], 1550
TOOL_TIME_MONITOR_MASK 20320, 284	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt r4741[0...16383], 1547
TOOL_UNLOAD_MASK 17510, 171	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 r4762[0...16383], 1550
TOOLTIP_TIME_DELAY 9103, 22	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt r4742[0...16383], 1548
TOOLTYPES_ALLOWED 17540, 174	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 r4763[0...16383], 1550
Topologie Direktzugriff p9206[0...2], 1724	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt r4743[0...16383], 1548
Topologie Direktzugriff Integerwert r9207, 1724	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 r4764[0...16383], 1551
Topologie Direktzugriff String r9208[0...50], 1724	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt r4744[0...16383], 1548
Topologie Komponente Status r0196[0...255], 838	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 r4765[0...16383], 1551
Topologievergleich aller Komponenten Vergleichsstufe p9906, 1819	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt r4745[0...16383], 1548
Topologievergleich einer Komponente Vergleichsstufe p9908, 1820	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 r4766[0...16383], 1551
Topologievergleich Komponentenummer p9907, 1819	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt r4746[0...16383], 1548
Topologievergleich Komponententausch p9909, 1820	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 r4767[0...16383], 1551
Topologievergleich Unterschiede quittieren p9904, 1819	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt r4747[0...16383], 1548
Totzeitkompensation Strompegel p1832, 1206	Trace 0 Triggerzeitpunkt r4797[0...1], 1555
TRAANG_ANGLE_1 24700, 383	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 r4770[0...16383], 1551
TRAANG_ANGLE_2 24750, 385	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt r4750[0...16383], 1549
TRAANG_BASE_TOOL_1 24710, 384	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 r4771[0...16383], 1551
	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt r4751[0...16383], 1549

- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2
r4772[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt
r4752[0...16383], 1549
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3
r4773[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt
r4753[0...16383], 1549
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4
r4774[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt
r4754[0...16383], 1549
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5
r4775[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt
r4755[0...16383], 1549
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6
r4776[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt
r4756[0...16383], 1550
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7
r4777[0...16383], 1552
- Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt
r4757[0...16383], 1550
- Trace 1 Triggerzeitpunkt
r4798[0...1], 1555
- Trace Anzahl aufgezeichneter Werte
r4729[0...1], 1546
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 1
r4725[0...1], 1545
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 2
r4726[0...1], 1545
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 3
r4727[0...1], 1545
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 4
r4728[0...1], 1546
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 5
r4790[0...1], 1554
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 6
r4791[0...1], 1555
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 7
r4792[0...1], 1555
- Trace Aufgezeichneter Datentyp 8
r4793[0...1], 1555
- Trace Aufzeichnungsdauer
p4721[0...1], 1544
- Trace Aufzeichnungstakt
p4720[0...1], 1544
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 0
p4730[0...5], 1546
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 1
p4731[0...5], 1546
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 2
p4732[0...5], 1546
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 3
p4733[0...5], 1546
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 4
p4734[0...5], 1547
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 5
p4735[0...5], 1547
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 6
p4736[0...5], 1547
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 7
p4737[0...5], 1547
- Trace Bitmaskentrigger Bitmaske
p4715[0...1], 1543
- Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung
p4716[0...1], 1544
- Trace Mittelung in Zeitbereich
p4724[0...1], 1545
- Trace Optionen
p4703[0...1], 1542
- Trace Physikalische Adresse Signal 0
p4780[0...1], 1553
- Trace Physikalische Adresse Signal 1
p4781[0...1], 1553
- Trace Physikalische Adresse Signal 2
p4782[0...1], 1553
- Trace Physikalische Adresse Signal 3
p4783[0...1], 1553
- Trace Physikalische Adresse Signal 4
p4784[0...1], 1553
- Trace Physikalische Adresse Signal 5
p4785[0...1], 1554
- Trace Physikalische Adresse Signal 6
p4786[0...1], 1554
- Trace Physikalische Adresse Signal 7
p4787[0...1], 1554
- Trace Physikalische Adresse Triggersignal
p4789[0...1], 1554
- Trace Speicherbank Umschaltung
p4795, 1555
- Trace Speicherplatz benötigt
r4708[0...1], 1542
- Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen
r4709[0...1], 1542
- Trace Speicherplatz frei
r4799, 1556
- Trace Status
r4705[0...1], 1542
- Trace Steuerung
p4700[0...1], 1541
- Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1
p4713[0...1], 1543

Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2
p4714[0...1], 1543

Trace Triggerbedingung
p4710[0...1], 1543

Trace Triggerindex
r4719[0...1], 1544

Trace Triggerschwelle
p4712[0...1], 1543

Trace Triggersignal
p4711[0...5], 1543

Trace Triggervverzögerung
p4722[0...1], 1545

Trace Zeitscheibentakt
p4723[0...1], 1545

TRACE_PATHNAME
18391, 213

TRACE_SAVE_OLD_FILE
18392, 213

TRACE_SCOPE_MASK
22708, 352

TRACE_STARTTRACE_EVENT
22700, 351

TRACE_STARTTRACE_STEP
22702, 352

TRACE_STOPTRACE_EVENT
22704, 352

TRACE_STOPTRACE_STEP
22706, 352

TRACE_VARIABLE_INDEX
22712, 353

TRACE_VARIABLE_NAME
22710, 353

TRACE_VDI_AX
31600, 457

TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT
21520, 334

TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
21518, 334

TRACLG_CTRLSPI_NR
21524, 335

TRACLG_CTRLSPI_VERT_OFFSET
21502, 333

TRACLG_G0_IS_SPECIAL
21526, 335

TRACLG_GRINDSPI_HOR_OFFSET
21501, 333

TRACLG_GRINDSPI_NR
21522, 335

TRACLG_GRINDSPI_VERT_OFFSET
21500, 333

TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_1
21510, 334

TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_2
21514, 334

TRACLG_SUPPORT_HOR_OFFSET
21506, 333

TRACLG_SUPPORT_LEAD_ANGLE
21516, 334

TRACLG_SUPPORT_VERT_OFFSET
21504, 333

TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_1
21508, 333

TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_2
21512, 334

TRACON_CHAIN_1
24995, 392

TRACON_CHAIN_2
24996, 392

TRACON_CHAIN_3
24997, 393

TRACON_CHAIN_4
24998, 393

TRACON_CHAIN_5
25495, 411

TRACON_CHAIN_6
25496, 411

TRACON_CHAIN_7
25497, 412

TRACON_CHAIN_8
25498, 412

TRACYL_BASE_TOOL_1
24820, 387

TRACYL_BASE_TOOL_2
24870, 388

TRACYL_BASE_TOOL_COMP_1
24806, 386

TRACYL_BASE_TOOL_COMP_2
24856, 388

TRACYL_DEFAULT_MODE_1
24808, 386

TRACYL_DEFAULT_MODE_2
24858, 388

TRACYL_ROT_AX_FRAME_1
24805, 386

TRACYL_ROT_AX_FRAME_2
24855, 387

TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1
24800, 386

TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2
24850, 387

TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
24810, 387

TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
24860, 388

Trafo Bemessungsspannung primär p5486[0...1], 1614	TRAF0_AXES_IN_20 25192, 401
Trafo Betriebsart Konfiguration p5495, 1615	TRAF0_AXES_IN_3 24310, 363
Trafo Filterüberwachung Zeiten p3679[0...1], 1435	TRAF0_AXES_IN_4 24410, 364
Trafo Gleichanteilsregler Begrenzung p3651, 1429	TRAF0_AXES_IN_5 24432, 365
Trafo Gleichanteilsregler Nachstellzeit p3649, 1429	TRAF0_AXES_IN_6 24442, 366
Trafo Gleichanteilsregler Proportionalverstärkung p3650, 1429	TRAF0_AXES_IN_7 24452, 367
Trafo Gleichanteilsregler PT2 Grenzfrequenz p3654, 1430	TRAF0_AXES_IN_8 24462, 367
Trafo Hauptinduktivität p5492, 1615	TRAF0_AXES_IN_9 24472, 368
Trafo Hauptinduktivität identifiziert r5491, 1615	TRAF0_CHANGE_M_CODE 22534, 346
Trafo Magnetisierung Skalierungswerte p5494[0...1], 1615	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_1 24120, 361
Trafo Phasenverschiebung identifiziert r6440, 1633	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_10 24484, 369
Trafo Streuinduktivität p5490, 1614	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_11 25104, 394
Trafo Streuinduktivität identifiziert r5489, 1614	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_12 25114, 395
Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert r6441, 1633	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_13 25124, 396
TRAF0_AXES_IN_1 24110, 361	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_14 25134, 396
TRAF0_AXES_IN_10 24482, 369	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_15 25144, 397
TRAF0_AXES_IN_11 25102, 394	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_16 25154, 398
TRAF0_AXES_IN_12 25112, 395	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_17 25164, 399
TRAF0_AXES_IN_13 25122, 395	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_18 25174, 400
TRAF0_AXES_IN_14 25132, 396	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_19 25184, 400
TRAF0_AXES_IN_15 25142, 397	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_2 24220, 362
TRAF0_AXES_IN_16 25152, 398	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_20 25194, 401
TRAF0_AXES_IN_17 25162, 399	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_3 24320, 363
TRAF0_AXES_IN_18 25172, 399	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_4 24420, 364
TRAF0_AXES_IN_19 25182, 400	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_5 24434, 365
TRAF0_AXES_IN_2 24210, 362	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_6 24444, 366

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_7
24454, 367

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_8
24464, 368

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_9
24474, 368

TRAFO_INCLUDES_TOOL_1
24130, 361

TRAFO_INCLUDES_TOOL_10
24486, 369

TRAFO_INCLUDES_TOOL_11
25106, 394

TRAFO_INCLUDES_TOOL_12
25116, 395

TRAFO_INCLUDES_TOOL_13
25126, 396

TRAFO_INCLUDES_TOOL_14
25136, 397

TRAFO_INCLUDES_TOOL_15
25146, 397

TRAFO_INCLUDES_TOOL_16
25156, 398

TRAFO_INCLUDES_TOOL_17
25166, 399

TRAFO_INCLUDES_TOOL_18
25176, 400

TRAFO_INCLUDES_TOOL_19
25186, 401

TRAFO_INCLUDES_TOOL_2
24230, 362

TRAFO_INCLUDES_TOOL_20
25196, 401

TRAFO_INCLUDES_TOOL_3
24330, 363

TRAFO_INCLUDES_TOOL_4
24426, 364

TRAFO_INCLUDES_TOOL_5
24436, 365

TRAFO_INCLUDES_TOOL_6
24446, 366

TRAFO_INCLUDES_TOOL_7
24456, 367

TRAFO_INCLUDES_TOOL_8
24466, 368

TRAFO_INCLUDES_TOOL_9
24476, 369

TRAFO_MODE_MASK
20144, 265

TRAFO_RESET_NAME
20142, 265

TRAFO_RESET_VALUE
20140, 265

TRAFO_TYPE_1
24100, 360

TRAFO_TYPE_10
24480, 369

TRAFO_TYPE_11
25100, 394

TRAFO_TYPE_12
25110, 394

TRAFO_TYPE_13
25120, 395

TRAFO_TYPE_14
25130, 396

TRAFO_TYPE_15
25140, 397

TRAFO_TYPE_16
25150, 398

TRAFO_TYPE_17
25160, 398

TRAFO_TYPE_18
25170, 399

TRAFO_TYPE_19
25180, 400

TRAFO_TYPE_2
24200, 362

TRAFO_TYPE_20
25190, 401

TRAFO_TYPE_3
24300, 363

TRAFO_TYPE_4
24400, 364

TRAFO_TYPE_5
24430, 365

TRAFO_TYPE_6
24440, 366

TRAFO_TYPE_7
24450, 366

TRAFO_TYPE_8
24460, 367

TRAFO_TYPE_9
24470, 368

TRAFO_TYPE_MASK
19410, 234

TRAFO5_AXIS1_1
24570, 374

TRAFO5_AXIS1_2
24670, 381

TRAFO5_AXIS1_3
25270, 404

TRAFO5_AXIS1_4
25370, 409

TRAFO5_AXIS2_1
24572, 374

TRAF05_AXIS2_2 24672, 382	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_4 25330, 407
TRAF05_AXIS2_3 25272, 404	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_1 24564, 374
TRAF05_AXIS2_4 25372, 409	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_2 24664, 381
TRAF05_AXIS3_1 24573, 375	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_3 25264, 404
TRAF05_AXIS3_2 24673, 382	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_4 25364, 409
TRAF05_AXIS3_3 25273, 405	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1 24566, 374
TRAF05_AXIS3_4 25373, 409	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_2 24666, 381
TRAF05_BASE_ORIENT_1 24574, 375	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_3 25266, 404
TRAF05_BASE_ORIENT_2 24674, 382	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_4 25366, 409
TRAF05_BASE_ORIENT_3 25274, 405	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_1 24585, 376
TRAF05_BASE_ORIENT_4 25374, 410	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_2 24685, 383
TRAF05_BASE_TOOL_1 24550, 372	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_3 25285, 406
TRAF05_BASE_TOOL_2 24650, 380	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_4 25385, 410
TRAF05_BASE_TOOL_3 25250, 403	TRAF05_PART_OFFSET_1 24500, 369
TRAF05_BASE_TOOL_4 25350, 408	TRAF05_PART_OFFSET_2 24600, 377
TRAF05_JOINT_OFFSET_1 24560, 373	TRAF05_PART_OFFSET_3 25200, 402
TRAF05_JOINT_OFFSET_2 24660, 380	TRAF05_PART_OFFSET_4 25300, 406
TRAF05_JOINT_OFFSET_3 25260, 403	TRAF05_POLE_LIMIT_1 24540, 371
TRAF05_JOINT_OFFSET_4 25360, 408	TRAF05_POLE_LIMIT_2 24640, 379
TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_1 24558, 372	TRAF05_POLE_LIMIT_3 25240, 402
TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_2 24658, 380	TRAF05_POLE_LIMIT_4 25340, 407
TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_3 25258, 403	TRAF05_POLE_TOL_1 24542, 371
TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_4 25358, 408	TRAF05_POLE_TOL_2 24642, 379
TRAF05_NON_POLE_LIMIT_1 24530, 371	TRAF05_POLE_TOL_3 25242, 403
TRAF05_NON_POLE_LIMIT_2 24630, 378	TRAF05_POLE_TOL_4 25342, 407
TRAF05_NON_POLE_LIMIT_3 25230, 402	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_1 24510, 370

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_2
24610, 377
TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_3
25210, 402
TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_4
25310, 407
TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_1
24590, 376
TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_2
24690, 383
TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_3
25290, 406
TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_4
25390, 411
TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
24520, 370
TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
24620, 378
TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_3
25220, 402
TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_4
25320, 407
TRAFO5_TCARR_NO_1
24582, 376
TRAFO5_TCARR_NO_2
24682, 382
TRAFO5_TCARR_NO_3
25282, 405
TRAFO5_TCARR_NO_4
25382, 410
TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1
24562, 373
TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2
24662, 381
TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_3
25262, 404
TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_4
25362, 408
TRAFO5_TOOL_VECTOR_1
24580, 375
TRAFO5_TOOL_VECTOR_2
24680, 382
TRAFO5_TOOL_VECTOR_3
25280, 405
TRAFO5_TOOL_VECTOR_4
25380, 410
TRAFO6_A4PAR
62606, 758
TRAFO6_ACCCP
62630, 763
TRAFO6_ACCORI
62632, 763
TRAFO6_AXES_DIR
62618, 761
TRAFO6_AXES_TYPE
62601, 757
TRAFO6_AXIS_SEQ
62620, 761
TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_1
24576, 375
TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_2
24676, 382
TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_3
25276, 405
TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_4
25376, 410
TRAFO6_DHPAR4_5A
62614, 760
TRAFO6_DHPAR4_5ALPHA
62616, 760
TRAFO6_DHPAR4_5D
62615, 760
TRAFO6_DIS_WRP
62619, 761
TRAFO6_DYN_LIM_REDUCE
62634, 763
TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_1
24561, 373
TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_2
24661, 380
TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_3
25261, 403
TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_4
25361, 408
TRAFO6_KINCLASS
62600, 757
TRAFO6_MAIN_AXES
62603, 758
TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB
62607, 759
TRAFO6_MAMES
62617, 760
TRAFO6_NUM_AXES
62605, 758
TRAFO6_SPECIAL_KIN
62602, 757
TRAFO6_SPIN_ON
62621, 761
TRAFO6_SPIND_AXIS
62622, 761
TRAFO6_SPINDLE_BETA
62626, 762
TRAFO6_SPINDLE_RAD_G
62623, 762

TRAF06_SPINDLE_RAD_H 62624, 762	Trägheitsmoment identifiziert r1969, 1227
TRAF06_SPINDLE_SIGN 62625, 762	r5325, 1595
TRAF06_TFL_EXT_RPY 62636, 764	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor p0342[0...n], 876
TRAF06_TFLWP_POS 62610, 759	Trägheitsmomentbestimmung Auswahl p5320, 1594
TRAF06_TFLWP_RPY 62611, 759	Trägheitsmomentbestimmung Frequenzgrenze oben p5324[0...n], 1595
TRAF06_TIRORO_POS 62612, 760	Trägheitsmomentbestimmung Frequenzgrenze unten p5323[0...n], 1594
TRAF06_TIRORO_RPY 62613, 760	Trägheitsmomentbestimmung Konfiguration p5322[0...n], 1594
TRAF06_TOOL_DIR 62637, 764	Trägheitsmomentbestimmung Zustandswort r5321, 1594
TRAF06_TRP_SPIND_AXIS 62627, 762	Trägheitsmomentschätzer Änderungszeit Last p1562[0...n], 1144
TRAF06_TRP_SPIND_LEN 62628, 762	Trägheitsmomentschätzer Änderungszeit Trägheitsmoment p1561[0...n], 1144
TRAF06_TX3P3_POS 62608, 759	Trägheitsmomentschätzer Beschleunigungsdrehmoment Schwellwert p1560[0...n], 1143
TRAF06_TX3P3_RPY 62609, 759	Trägheitsmomentschätzer Trägheit zurücksetzen p1565, 1146
TRAF06_VEL_FILTER_TIME 62635, 763	Trägheitsmomentvorsteuerung Änderungszeit Trägheitsmoment p5316[0...n], 1594
TRAF06_VELCP 62629, 762	Trägheitsmomentvorsteuerung Konfiguration p5310[0...n], 1592
TRAF06_VELORI 62631, 763	Trägheitsmomentvorsteuerung konstant negativ p5315[0...n], 1593
TRAF06_WRIST_AXES 62604, 758	Trägheitsmomentvorsteuerung konstant positiv p5313[0...n], 1593
TRAF07_EXT_AXIS1_1 24595, 377	Trägheitsmomentvorsteuerung linear negativ p5314[0...n], 1593
TRAF07_EXT_AXIS1_2 24695, 383	Trägheitsmomentvorsteuerung linear positiv p5312[0...n], 1593
TRAF07_EXT_AXIS1_3 25295, 406	Trägheitsmomentvorsteuerung Zustandswort r5311[0...n], 1592
TRAF07_EXT_AXIS1_4 25395, 411	Trägheitsschätzer Änderungszeit Träge Masse p1561[0...n], 1143
TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_1 24594, 376	Trägheitsschätzer Beschleunigungskraft Schwellwert p1560[0...n], 1143
TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_2 24694, 383	Trägheitsvorsteuerung Änderungszeit Trägheit p5316[0...n], 1593
TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_3 25294, 406	TRANSMIT_BASE_TOOL_1 24920, 390
TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_4 25394, 411	TRANSMIT_BASE_TOOL_2 24970, 391
Träge Masse identifiziert r1969, 1228	TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_1 24906, 389
r5325, 1595	

TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_2
 24956, 391
 TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_1
 24911, 390
 TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_2
 24961, 391
 TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1
 24905, 389
 TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2
 24955, 390
 TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1
 24900, 389
 TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2
 24950, 390
 TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
 24910, 389
 TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
 24960, 391
 TU_DISPLAY_BASE
 52033, 681
 TU_NAME
 10672, 75
 TURN_CONT_BLANK_OFFSET
 55584, 732
 TURN_CONT_INTER_RETRACTION
 55586, 732
 TURN_CONT_INTERRUPT_TIME
 55585, 732
 TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX1
 55587, 732
 TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX2
 55588, 732
 TURN_CONT_RELEASE_ANGLE
 55580, 731
 TURN_CONT_RELEASE_DIST
 55581, 731
 TURN_CONT_TOOL_BEND_RETR
 55595, 733
 TURN_CONT_TRACE_ANGLE
 55582, 731
 TURN_CONT_TURN_RETRACTION
 55596, 733
 TURN_CONT_VARIABLE_DEPTH
 55583, 731
 TURN_FIN_FEED_PERCENT
 55500, 729
 TURN_FIXED_STOP_DIST
 55550, 730
 TURN_FIXED_STOP_FEED
 55551, 731
 TURN_FIXED_STOP_FORCE
 55552, 731

TURN_FIXED_STOP_RETRACTION
 55553, 731
 TURN_GROOVE_DWELL_TIME
 55510, 730
 TURN_PART_OFF_CTRL_DIST
 55540, 730
 TURN_PART_OFF_CTRL_FEED
 55541, 730
 TURN_PART_OFF_CTRL_FORCE
 55542, 730
 TURN_PART_OFF_RETRACTION
 55543, 730
 TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST
 55506, 730
 TURN_ROUGH_O_RELEASE_DIST
 55505, 729
 TURN_TOOL_FIXING
 52242, 690

U

U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante
 p1339[0...n], 1064
 U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz
 p1349[0...n], 1066
 U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung
 p1338[0...n], 1064
 U/f-Steuerung Aktivierung
 p1317[0...n], 1060
 U/f-Steuerung FCC Startfrequenz
 p1333[0...n], 1063
 U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit
 p1318[0...n], 1060
 U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz
 p1326[0...n], 1061
 U/f-Steuerung Kennlinie Spannung
 p1327[0...n], 1062
 U/f-Steuerung Konfiguration
 p1302[0...n], 1059
 U/f-Steuerung Modulationsgrenze Reduktion
 p1381[0...n], 1069
 U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz
 1
 p1320[0...n], 1060
 U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz
 2
 p1322[0...n], 1061
 U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz
 3
 p1324[0...n], 1061

U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz
4
p1326[0...n], 1062

U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie
Spannung 1
p1321[0...n], 1060

U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie
Spannung 2
p1323[0...n], 1061

U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie
Spannung 3
p1325[0...n], 1061

U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie
Spannung 4
p1327[0...n], 1062

U/f-Steuerung Sanftanlauf
p1350[0...n], 1067

U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz
p1334[0...n], 1063

U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null
p1319[0...n], 1060

Überspannungsschutz bei Synchronmotoren
p0643[0...n], 940

Überwachungen Konfiguration
p2149[0...n], 1276

Umrichter Ventilschwellspannung
p1825, 1205

Umrichterauslastung thermisch
r0044, 790

UPLOAD_CHANGES_ONLY
11212, 108

UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY
11210, 107

USEKT_RESET_VALUE
20123, 262

USER_DATA_FLOAT
14514, 166

USER_DATA_HEX
14512, 166

USER_DATA_INT
14510, 166

USER_FRAME_POWERON_MASK
24080, 359

USER_MEM_BUFFERED
19250, 230

USER_MEM_DYNAMIC
19240, 230

UTC Synchronisation Toleranz
p3109, 1383

UTC Synchronisationsabweichung
r3108[0...1], 1383

UTC Synchronisationsverfahren
p3103, 1382

UTC Synchronisierzeit außerhalb Toleranz
r3107[0...3], 1382

UTC Zeit anzeigen
r3102[0...1], 1381

UTC Zeit einstellen
p3101[0...1], 1381

V

Variable Meldefunktion Abfallverzögerung
p3298[0...2], 1391

Variable Meldefunktion Abtastzeit
p3299[0...2], 1392

Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung
p3297[0...2], 1391

Variable Meldefunktion Hysterese
p3296[0...2], 1391

Variable Meldefunktion Schwellwert
p3295[0...2], 1391

Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse
p3292[0...2], 1390

Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp
p3293[0...2], 1391

Variable Meldefunktion Start
p3290, 1390

Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel
p1254, 1050

Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel
(U/f)
p1294, 1057

Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle
p1249[0...n], 1048

Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1289[0...n], 1056

Vdc_max-Regler Dynamikfaktor
p1243[0...n], 1047

Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f)
p1283[0...n], 1055

Vdc_max-Regler Einschaltpegel
p1241, 1047
r1242, 1047

Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f)
r1282, 1054

Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor
Hochlaufgeber (U/f)
p1288[0...n], 1056

Vdc_max-Regler Zeitschwelle (U/f)
p1284[0...n], 1055

Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle
p1257[0...n], 1050

- Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1297[0...n], 1057
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung)
p1247[0...n], 1048
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f)
p1287[0...n], 1055
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel
p1245, 1048
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)
p1245[0...n], 1047
r1246, 1048
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)
p1285[0...n], 1055
r1286, 1055
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung)
p1256[0...n], 1050
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f)
p1296[0...n], 1057
- Vdc_min-Regler Zeitschwelle
p1255[0...n], 1050
- Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f)
p1295[0...n], 1057
- Vdc-Filter Totband für Modulationsumschaltung
p1814[0...n], 1202
- Vdc-Istwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
p1679, 1175
- Vdc-Istwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
p1678, 1174
- Vdc-Istwertfilter 5 Typ
p1677, 1174
- Vdc-Istwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
p1681, 1176
- Vdc-Istwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
p1680, 1175
- Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f)
p1293[0...n], 1057
- Vdc-Regler Konfiguration
p1281[0...n], 1054
- Vdc-Regler Nachstellzeit
p1251[0...n], 1049
p3562, 1417
- Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f)
p1291[0...n], 1056
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration
p1240[0...n], 1046
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f)
p1280[0...n], 1054
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung
p1250, 1049
p1250[0...n], 1049
p3560, 1416
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f)
p1290[0...n], 1056
- Vdc-Regler Vorhaltezeit
p1252[0...n], 1049
- Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f)
p1292[0...n], 1056
- Vdc-Reglerausgang
r3554[0...1], 1415
- VDI_FUNCTION_MASK
17900, 177
- VELO_FFWEIGHT
32610, 491
- Ventil Dämpfung
p0217[0...n], 845
- Ventil Eigenfrequenz
p0216[0...n], 845
- Ventil Identifikation Kennlinie Spannung
r1961[0...511], 1225
- Ventil Identifikation Kennlinie Systemdruck
r1963[0...511], 1226
- Ventil Identifikation Messweg
p1956[0...1], 1223
- Ventil Identifikation Messwert
p1957[0...1], 1223
- Ventil Identifikation Spannung
p1955[0...3], 1223
- Ventil Identifikation Zeit
p1958[0...4], 1223
- Ventil Knickpunkt Spannung
p0207[0...n], 841
- Ventil Knickpunkt Volumenstrom
p0206[0...n], 840
- Ventil Komponentenummer
p0161, 833
- Ventil Nenndruckabfall
p0209[0...n], 842
- Ventil Nennspannung
p0205[0...n], 840
- Ventil Nennvolumenstrom
p0208[0...n], 842
- Ventil Volumenstromverhältnis A- zu B-Seite
p0211[0...n], 843
- Ventil Vorsteuerdruck
p0222[0...n], 846
- Ventil/Zylinder Konfiguration
p0343[0...n], 876
- Ventildatensätze (PDS) Anzahl
p0120, 823

- Ventilidentifikation Kennlinie Geschwindigkeit
r1962[0...511], 1226
- Ventilidentifikation Kennlinie Kraft
r1964[0...511], 1227
- Ventiloffset
p1832[0...n], 1206
- Ventiloffsetabgleich stehend Aktivierung
p1910, 1214
- Ventilschieber Überwachungszeit
p0232[0...n], 848
- Ventilverriegelungszeit wirksam identifiziert
r1926[0...2], 1218
- VERSION_INFO
18040, 178
- Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser
Regelung
p1740[0...n], 1185
- Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv
r0156[0...n], 831
- Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren
p0155[0...n], 831
- Voltage Sensing Module 2 EEPROM-Daten Version
r0157[0...n], 831
- Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED
p0154[0...n], 830
- Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version
r0158[0...n], 832
- Voltage Sensing Module 2 Komponentenummer
p0151[0...n], 830
- Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv
r0146[0...n], 828
r0156[0...n], 831
- Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren
p0145[0...n], 828
p0155[0...n], 831
- Voltage Sensing Module EEPROM-Daten Version
r0147[0...n], 829
r0157[0...n], 831
- Voltage Sensing Module Erkennung über LED
p0144[0...n], 827
- Voltage Sensing Module Firmware-Version
r0148[0...n], 829
r0158[0...n], 832
- Voltage Sensing Module Komponentenummer
p0151[0...n], 829
- Vorsteuerfilter Aktivierung
p1721[0...n], 1181
- Vorsteuerfilter Nenner-Dämpfung
p1725[0...n], 1182
- Vorsteuerfilter Nenner-Eigenfrequenz
p1724[0...n], 1181
- Vorsteuerfilter Typ
p1722[0...n], 1181
- Vorsteuerfilter Zähler-Dämpfung
p1727[0...n], 1183
- Vorsteuerfilter Zähler-Eigenfrequenz
p1726[0...n], 1182
- VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p3670, 1433
p3670[0...n], 1433
- VSM Datensätze Anzahl
p0140, 826
p0150, 829
- VSM Eigenschaften
r0194[0...n], 838
- VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p3660, 1430
p3660[0...n], 1430
- VSM Komponentenummer
p0141[0...n], 827
- VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle
p3676, 1435
- VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltschwelle
p3668, 1432
- VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese
p3669, 1433
- VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle
p3667, 1432
- VSM Offsetspannung u1 - u2
p6870[0...n], 1634
- VSM Offsetspannung u2 - u3
p6871[0...n], 1634
- VSM Temperatúrauswertung Sensortyp
p3665[0...n], 1431
- VSM Übertemperatur Abschaltschwelle
p3668[0...n], 1432
- VSM Übertemperatur Hysterese
p3669[0...n], 1433
- VSM Übertemperatur Warnschwelle
p3667[0...n], 1432
- VSM2 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p5470[0...n], 1611
- VSM2 Datensätze Anzahl
p0150, 829
- VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p5460[0...n], 1609
- VSM2 Temperatúrauswertung Sensortyp
p5465[0...n], 1610
- VSM2 Übertemperatur Abschaltschwelle
p5468[0...n], 1610
- VSM2 Übertemperatur Hysterese
p5469[0...n], 1610

VSM2 Übertemperatur Warnschwelle
p5467[0...n], 1610

W

WAB_CLEARANCE_TOLERANCE
20204, 276

WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
20202, 276

WAIT_ENC_VALID
34800, 513

WALIM_GEOAX_CHANGE_MODE
10604, 68

Warncode
r2122[0...63], 1271

Warnnummer
r2110[0...63], 1269

Warnungen Zähler
p2111, 1269

Warnwert
r2124[0...63], 1271

Warnwert für Float-Werte
r2134[0...63], 1273

Warnzeit behoben in Millisekunden
r2125[0...63], 1272

Warnzeit behoben in Tagen
r2146[0...63], 1276

Warnzeit gekommen in Millisekunden
r2123[0...63], 1271

Warnzeit gekommen in Tagen
r2145[0...63], 1275

WEAR_SIGN
42930, 636

WEAR_SIGN_CUTPOS
42920, 635

WEAR_TRANSFORM
42935, 636

Webserver Konfiguration
p8986, 1723

Webserver Port-Zuordnung
p8987[0...1], 1723

Webserver Schnittstelle Konfiguration
p8985[0...1], 1723

WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE
22910, 355

Wicklungs-Maximaldrehzahl
p0324[0...n], 870

Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit
p0324[0...n], 870

Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche
p1211, 1039

Wiedereinschaltautomatik Modus
p1210, 1038, 1039

Wiedereinschaltautomatik Störungen unwirksam
p1206[0...9], 1037

Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit
p1213[0...1], 1039, 1040

Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch
p1212, 1039

Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1
p0398[0...n], 891

Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3
p0399[0...n], 891

Winkel Magn Entkopplung Maximalwinkel
p0397[0...n], 891

Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel
p1358[0...n], 1067

Wirkstromistwert geglättet
r0030, 786

Wirkungsgradoptimierung
p1580[0...n], 1150

Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss Grenzwert maximal
p3316[0...n], 1392

Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss Grenzwert minimal
p3315[0...n], 1392

Wirkungsgradoptimierung 2 Fluss optimal
r3313, 1392

WORKAREA_CHECK_TYPE
30800, 451

WORKAREA_LIMIT_MINUS
43430, 651

WORKAREA_LIMIT_PLUS
43420, 650

WORKAREA_MINUS_ENABLE
43410, 650

WORKAREA_PLUS_ENABLE
43400, 650

WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS
21020, 310

WPD_INI_MODE
11280, 110

WRITE_FRAMES_FINE_LIMIT
51035, 662

Wunschkämpfung geregelte Achse
p0345[0...n], 877

X

X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE
21110, 319

XIST1_ERW Zurücksetzen Modus
p4652, 1534
p4652[0...2], 1533

- Z**
- Zentraler Messtaster Auswerteverfahren
p0684, 944
 - Zentraler Messtaster Eingangsklemme
p0680[0...7], 943
 - Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige
r0685, 944
 - ZERO_CHAIN_ELEM_NAME
20147, 266
 - ZSW-Bit Impulse freigegeben
r0924[0...1], 984
 - Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen
Antrieben
p9493[0...9], 1749
 - Zusatzdrehmoment 2 Skalierung
p1514[0...n], 1120
 - Zusatzdrehmoment gesamt
r1515, 1120, 1121
 - Zusatzflusssollwert
p1572[0...n], 1148
 - Zusatzkraft gesamt
r1515, 1121
 - Zustands-/Konfigurationsänderungen global
r7867, 1669
 - Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis
r7869[0...24], 1670
 - Zustandswort Ablaufsteuerung
r4899, 1561
 - Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung
p3523[0...3], 1411
 - Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung
p3521[0...3], 1410
 - Zwischenkreiskapazität gesamt
p3422, 1399
 - Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-
Berechnung
r1807, 1200
 - Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-
Berechnung
r1808, 1200
 - Zwischenkreisspannung maximal stationär
p0280, 856
 - Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle
p0279, 856
 - Zwischenkreisspannung Schwelle oben
p1244[0...n], 1047
 - Zwischenkreisspannung Schwelle unten
p1248[0...n], 1048
 - Zwischenkreisspannung Sollwert
p3510, 1407
 - Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle
r0297, 859
 - Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
r0296, 859
 - Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
Reduzierung
p0278, 856
 - Zyklische Verbindung Diagnose
r8937[0...5], 1717
 - Zyklische Verbindung Zustand
r8936[0...1], 1717
 - Zylinder Einbaulage A-Seite
p0344[0...n], 877
 - Zylinder Kolbendurchmesser
p0310[0...n], 863
 - Zylinder Kolbenhub
p0313[0...n], 865
 - Zylinder Kolbenstangendurchmesser A-Seite
p0311[0...n], 863
 - Zylinder Kolbenstangendurchmesser B-Seite
p0312[0...n], 864
 - Zylinder Safety Konfiguration
p0218[0...n], 845
 - Zylinder-Masse
p0341[0...n], 875
 - Zylindertotvolumen A-Seite
p0314[0...n], 865
 - Zylindertotvolumen B-Seite
p0315[0...n], 866
 - Zylinderweg pro Geberumdrehung
p4631[0...n], 1532