

SINUMERIK

SINUMERIK 840D sl, SINAMICS S120 Maschinendaten und Parameter

Listenhandbuch

Vorwort

Maschinen- und Settingdaten

1

SINAMICS-Parameter

2

Anhang A

A

Gültig für

Steuerung
SINUMERIK 840D sl / 840DE sl




Software
CNC-Software
SINAMICS S120

Version
4.5 SP2
4.5

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
- Anwender-Dokumentation
- Hersteller/Service-Dokumentation

Weiterführende Informationen

Unter dem Link www.siemens.com/motioncontrol/docu finden Sie Informationen zu folgenden 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 bitte eine E-Mail an folgende Adresse:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

Unter folgendem Link finden Sie Informationen, um auf Basis der Siemens Inhalte eine OEM-spezifische Maschinen-Dokumentation individuell zusammenstellen:

www.siemens.com/mdm

Training

Informationen zum Trainingsangebot finden Sie unter:

- www.siemens.com/sitrain
SITRAIN - das Training von Siemens für Produkte, Systeme und Lösungen der Automatisierungstechnik
- www.siemens.com/sinustrain
SinuTrain - Trainingssoftware für SINUMERIK

FAQs

Frequently Asked Questions finden Sie in den Service&Support Seiten unter Produkt Support. <http://support.automation.siemens.com>

SINUMERIK

Informationen zu SINUMERIK finden Sie unter folgendem Link:

www.siemens.com/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.

Technical Support

Landesspezifische Telefonnummern für technische Beratung finden Sie im Internet unter <http://www.siemens.com/automation/service&support>

Inhaltsverzeichnis

	Vorwort	3
1	Maschinen- und Settingdaten	7
1.1	Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten	7
1.1.1	Informationen zu den Datentabellen	7
1.1.2	Aufbau der Datentabellen	7
1.1.3	Bedeutung der Tabellenfelder	8
1.1.4	Nummernbereiche der Maschinen- und Settingdaten	14
1.1.5	Aufbau der Datentabellen der SINAMICS Parameter	16
1.1.6	Bedeutung der Tabellenfelder der SINAMICS-Parameter	17
1.1.7	Nummernbereiche der Parameter	21
1.2	Anzeige-Maschinendaten	23
1.3	NC-Maschinendaten	27
1.3.1	Allgemeine Maschinendaten	27
1.3.2	Kanalspezifische Maschinendaten	256
1.3.3	Achsspezifische Maschinendaten	455
1.4	NC-Settingdaten	609
1.5	Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen	661
1.6	Compile-Zyklen.....	744
2	SINAMICS-Parameter	771
A	Anhang A	1633
A.1	Liste der Abkürzungen.....	1633
A.2	Dokumentationsübersicht	1639

Maschinen- und Settingdaten

1.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

1.1.1 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.

1.1.2 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/-	

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:

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	9216	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

1.1.3 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 Unterbuchs eines Funktionshandbuchs.

Auf folgende Unterbücher wird verwiesen:

- Funktionshandbuch Grundfunktionen, Unterbücher: A2, A3, B1, B2, D1, F1, G2, H2, K1, K2, N2, P1, P3, P4, R1, S1, V1, W1, Z1
- Funktionshandbuch Erweiterungsfunktionen, Unterbücher: A4, B3, B4, H1, K3, K5, M1, M5, N3, N4, P2, P5, R2, S3, S7, T1, W3, W4, Z2
- Funktionshandbuch Sonderfunktionen, Unterbücher: F2, G1, G3, K6, M3, R3, S9, T3, TE01, TE02, TE1, TE3, TE4, TE6, TE7, TE8, TE9, V2, W5, W6, Z3
- Funktionshandbuch Safety Integrated, FBSI

- Funktionshandbuch Werkzeugverwaltung, FBWsl
- Funktionsbeschreibung ISO-Dialekte für SINUMERIK, FBFA

Einheit/Maßsystem

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

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

Liegt dem MD 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" Neuen Werte werden erst wirksam, wenn alle Kanäle der BAG zu welcher die Achse gehört, im Zustand "Reset" sind. • Teileprogrammbehehl: NEWCONF Neue Werte werden bei lagegeregelten Achsen/Spindeln erst wirksam, wenn die betroffene Achse/Spindel steht. Bei nicht lagegeregelten Spindeln werden neue Werte sofort wirksam.
re	RESET	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> • Softkey "Reset (po)" • 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 Schutzstufe für das Lesen bzw. Schreiben des Datums in der Form: Lesen/Schreiben.

Wert	Schutzstufe
0 oder 10	System
1 oder 11	Hersteller
2 oder 12	Service
3 oder 13	Anwender
4 oder 14	Schlüsselschalter Stellung 3
5 oder 15	Schlüsselschalter Stellung 2
6 oder 16	Schlüsselschalter Stellung 1
7 oder 17	Schlüsselschalter Stellung 0

Über die Nummern 10 bis 17 wird die Schutzstufe für Anwenderdaten (GUD) festgelegt.

Klasse

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

Folgende Datenklassen gibt es:

Datenklasse	Schreibrechte	Zugriffsrecht
S (System)	System	Schutzstufe 0 (Kennwort: System)
M (Manufacturer, Hersteller)	Hersteller/Service	Schutzstufe 1 und 2 (Kennwort: Service)
I (Individual, Individuell) Hinweis: In diese Datenklasse sind maschinenindividuelle Daten gruppiert, z. B. die Spindelsteigungsfehlerkompensationswerte. Je nach Inhalt sind diese über unterschiedliche Schutzstufen zugänglich.	Hersteller/Service oder Anwender	Schutzstufe 1 und 2 (Kennwort: Service) oder Schutzstufe 3 (Kennwort Anwender)
U (User, Anwender)	Anwender	Schutzstufe 3 (Kennwort: Anwender) Schutzstufe 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
Antriebs-Maschinendaten	
D00	Anzeige Signale
D01	Reglerdaten
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

Kenn.	Datenbereich
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
A11	Standardmaschine
A12	NC-Sprache ISO-Dialekt
Anzeige-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:

840dsl-71	NCU710
840dsl-72	NCU720
840dsl-73	NCU730

Ist das Feld leer, ist das Datum für alle Systeme gültig.

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	Maschinendatenbit (1 oder 0)
BYTE	Integerwerte (-128 bis 127)
DOUBLE	Realwerte ($\pm (2,2 * 10^{-308}$ bis $1,8 * 10^{+308}$)
DWORD	Integerwerte (-2147483648 bis +2147483647)
DWORD	Hexwerte (0 bis FFFF FFFF)
STRING	Zeichenfolge (maximal 16 Zeichen) bestehend aus Großbuchstaben mit Ziffern und Unterstrich
UNSIGNED WORD	Integerwerte (0 bis 65536)
SIGNED WORD	Integerwerte (-32768 bis 32767)
UNSIGNED DWORD	Integerwerte (0 bis 4294967300)
SIGNED DWORD	Integerwerte (-2147483650 bis 2147483649)
WORD	Hexwerte (0000 bis FFFF)
FLOAT DWORD	Realwerte ($\pm (8,43 * 10^{-37}$ bis $3,37 * 10^{38}$)
UBYTE	Integerwerte (0 bis 255)
LONG	Integerwerte (4294967296 bis 4294967295)

Attribute

Das Feld "Attribute" enthält zusätzliche Attribute des Datums:

Attribut	Bedeutung
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 COnfiguration: 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 "Achsccontainer".
CTDE	ConTainer DEscription: Das Datum beschreibt einen Achsccontainer, Bestandteil der Funktion "Achsccontainer".

1.1.4 Nummernbereiche der Maschinen- und Settingdaten

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

Datenbereich		Kennung	Beschreibung
von	bis		
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_	Achsspezifische Konfigurations-Settingdaten
55300	55999		Achsspezifische 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
    
```

1.1.5 Aufbau der Datentabellen der SINAMICS Parameter

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

1.1.6 Bedeutung der Tabellenfelder der SINAMICS-Parameter

Parameternummer pxxxx[0...n]

Das Feld "Parameternummer" enthält die Nummer des Parameters.

Die Nummer setzt sich aus einem vorangestellten "p" oder "r", der Parameternummer und optional dem Index zusammen.

p...	Einstellparameter (les- und schreibbar)
r...	Beobachtungsparameter (nur lesbar)
p0918	Einstellparameter 918
p0099[0...3]	Einstellparameter 99 Index 0 bis 3
p1001[0...n]	Einstellparameter 1001 Index 0 bis n (n = konfigurierbar)
r0944	Beobachtungsparameter 944

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.

T Betriebsbereit T: Ready to run
Die Impulse sind nicht frei gegeben. Der Zustand "C1(x)" oder "C2(x)" ist nicht aktiv.

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.

Parameter mit folgender Zugriffsstufe sind durch ein Passwort geschützt:

1. Standard
2. Erweitert
3. Experte
4. Service

Parameter mit dieser Zugriffsstufe sind durch ein Passwort geschützt.

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 ($n = \text{Anzahl} - 1$).

Funktionsplan

Der Parameter ist in diesem Funktionsplan aufgeführt. Im Plan werden die Struktur der Funktion und der Zusammenhang dieses Parameters mit anderen Parametern dargestellt.

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
FEM	Fremderregter Synchronmotor
PEM	Permanenterregter Synchronmotor
REL	Reduktanzmotor/SIEMOSYN-Motor

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 %

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 in Expertenliste nicht vorhanden

Min, Max, Werkseinstellung

Min	Minimalwert des Parameters [Einheit]
Max	Maximalwert des Parameters [Einheit]
Werkseinstellung	Wert bei Auslieferung [Einheit]

1.1.7 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
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

1.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

Bereich		Beschreibung
von	bis	
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	OA-Applikation
5400	5499	Netzstatikregelung (z. B. Wellengenerator)
5500	5599	Dynamische Netzstützung (Solar)
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

Bereich		Beschreibung
von	bis	
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

1.2 Anzeige-Maschinendaten

Product: Handbuch_Sinumerik, Version: V14.0, Language: deu
Objects:

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

Beschreibung: Beschreibung

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

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 NST Bildschirm dunkel = 0 ist.

korrespondierend mit:

NST Bildschirm dunkel (DB19, ... DBX0.1)

-

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

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 Define PLC data for HMI screen info	STRING	POWER ON			
-						
-	-				7/1	-

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	-

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.
 -

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

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	-

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	-

Beschreibung: Zeitverzögerung für die Anzeige der Tooltips in Sekunden.
 -

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

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	1	7/3	-

Beschreibung: HMI bearbeitet Nachladeanforderungen der NC für EXTCALL-Aufrufe.
 -

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

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	-

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	-

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

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

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	-

Beschreibung: HMI-SW-Optionen können hier freigeschaltet werden
 -

1.3 NC-Maschinendaten

1.3.1 Allgemeine Maschinendaten

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

Beschreibung: Beschreibung

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...	-	-	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) und den 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)

1.3 NC-Maschinendaten

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 Blockzykluszeit.

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

korrespondierend mit

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...	-	-	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 \$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:

1. lokale Achsen (Vorbesetzung: AX1, AX2 ... AX31)

Der Eintrag \$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).

2. Link-Achsen (Achsen die physikalisch an einer anderen NCU angeschlossen sind). Der Eintrag \$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-Nummer1 ... 16

i Maschinenachsadresse (der lokalen/fernen NCU)1 ... 31

3. Achscontainer, in denen wieder lokale oder Link-Achsen stehen. Der Eintrag \$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-Nummer1 ... 16

s Slot-Nummer (Platz) im Container1 ... 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.

\$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	0.001
		0.008	7/2
			M

Beschreibung:

Grundtaktzeit der Systemsoftware

Die Einstellung der Taktzeiten zyklischer Tasks (Lageregler/IPO) erfolgt in Vielfachen dieses Grundtaktes. Abgesehen von den Sonderanwendungen, in denen MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO größer als 1 eingestellt wird, entspricht der Grundtakt dem Lagereglertakt.

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 und 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 (MD10080 \$MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO) 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 Teilerverhältnisse des Timers, kann sich aus dem eingegebenen Wert nach Power OFF/ON ein nicht ganzzahliger Wert ergeben.

z.B.:

Eintrag	=0.005s	
	nach Power OFF/ON	=0.00499840
	oder	
Eintrag	=0.006s	
	nach Power OFF/ON	=0.0060032

10059	PROFIBUS_ALARM_MARKER	N05	G3
-	PROFIBUS/PROFINET-Alarm-Merker (nur intern)	BYTE	POWER ON
NBUP, NDL			
-	-	0	-
			0/0 M

Beschreibung:

PROFIBUS/PROFINET-Alarm-Merker:

In diesem Maschinendatum werden über einen Reboot hinweg Alarmanforderungen der PROFIBUS/PROFINET-Schicht gespeichert.

Wenn im Hochlauf ein Konflikt zwischen den Maschinendaten 10050, 10060, 10070 und den Daten im SDB gefunden wird, werden die Maschinendaten entsprechend dem SDB angepasst und beim nächsten Hochlauf ein entsprechender Alarm abgesetzt. Diese Alarmanforderungen werden hier abgelegt.

Korrespondiert mit:

MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME,
MD10080 \$MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO

10060	POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO	N01, N05	G3
-	Faktor für Lageregeltakt	DWORD	POWER ON
SFCO			
-	-	1	1
		31	7/2 M

Beschreibung:

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

Bei PROFIBUS/PROFINET:

Bei Systemen mit Profibus-DP-Anschluss repräsentiert dieses MD das Verhältnis von Profibus-DP-Takt und Lageregeltakt, das sich aufgrund der Projektierung der PLC ergibt.

10061	POSCTRL_CYCLE_TIME		N01, N05	G3		
-	Lageregeltakt		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Lageregler-Taktzeit:
 Anzeige der Lageregler-Taktzeit (nicht modifizierbar !).
 Wird intern gebildet aus MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME und MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO.

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 Lagereglerverschiebung
 MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0:Automatische Ermittlung der Lagereglerverschiebung 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, 0.0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Diagnosedaten bezogen auf den PROFIBUS/PROFINET-Takt.
 [0]: Spätester Zeitpunkt zu dem die Istwerte vorliegen sollten (Tdx)
 [1]: Tatsächlich wirksame Lagereglertaktverschiebung (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.
 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[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.

10065	POSCTRL_DESVAL_DELAY	N01	B3
s	Lagesollwert-Verzögerung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	-0.1
		0.1	7/2
			M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann eine Verzögerung der Sollwerte im Lageregler parametrisiert werden. Einsatzgebiet ist NCU-Link, wenn auf den NCUs unterschiedliche Lageregelaktakte parametrisiert werden und die Achsen dennoch miteinander interpolieren sollen. (Anwendung z.B. bei Unrund-Drehen).
 Mit diesem MD kann die automatische Einstellung optimiert werden.
 Korrespondiert mit:
 MD32990 \$MA_POSCTRL_DESVAL_DELAY_INFO

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 Lageregelaktaktes (eingestellt über MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO). Werte, die kein ganzzahliges Vielfaches des Lageregelaktaktes darstellen, werden vor dem Wirksamwerden (nächster Hochlauf) automatisch auf das nächste ganzzahlige Vielfache eines Lageregelaktaktes erhöht.
 Dabei wird der Alarm 4110 "IPO-Takt auf [] ms geändert" ausgegeben.

10071	IPO_CYCLE_TIME			N01, N05, N11, -	G3	
-	Interpolatortakt			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Interpolationszeit
Anzeige der Interpolator-Taktzeit (nicht modifizierbar !).
Wird intern gebildet aus den MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME und MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.

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.
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.

10073	COM_IPO_STRATEGY			EXP	-	
-	Strategie zur Kommunikationsaktivierung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0F	1	0x7F	0/0	M

Beschreibung: Die Aufrufhäufigkeit der Kommunikationstasks ist durch das MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO steuerbar.
Die Kommunikationstasks wird dabei zyklisch aktiviert. Das hat einige Vor- und Nachteile:
Vorteile:

- Es Kommunikationsverhalten von NCK ist bezüglich der Kommunikationstask deterministisch

Nachteile:

- Die Kommunikationstask kann zu Ebenenüberläufen führen
- Bei einem unbelasteten NCK System wird die Kommunikationsgeschwindigkeit durch das MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO bestimmt. Da dieses Maschinendatum Poweron ist, kann es sich nicht den aktuellen Betriebszustand von NCK anpassen. Ein typisches Problem ist, dass ein Upload eines Teileprogramms bei einem nicht belasteten NCK sehr lange dauert. Der Flaschenhals ist dabei die Kommunikationstask, die nur in dem durch das Maschinendatum COM_IPO_TIME_RATIO festgelegten Verhältnis drankommt.

Um die obigen Nachteile zu beseitigen, wurde dieses Maschinendatum eingeführt. Dadurch sind die Zeitpunkte, zu denen die Kommunikationssoftware aktiviert wird, steuerbar. Das Maschinendatum ist bitcodiert. Die Bits haben die folgende Bedeutung:

Bit 0:
Die Kommunikationssoftware wird zyklisch gerechnet

Bit 1:

Die Ebenenzeitüberlaufüberwachung für die zyklische Kommunikationstask wird ausgeschaltet. Dieses Bit macht nur Sinn, wenn Bit Null gesetzt ist. Implementierungstechnisch wird die Task in einer nicht zyklischen Ebene gehängt, die höherprior ist wie die Präp-/Kommunikationsebene. Die Kommunikationstask macht nach jedem Durchlauf ein Delay um die durch COM_IPO_TIME_RATIO spezifizierte Zeit.

Bit 2:

Die Kommunikationssoftware wird am Anfang der Task, die die Domaindienste entgegen nimmt, gerechnet

Bit 3:

Die Kommunikationssoftware wird am Ende der Task, die die Domaindienste entgegen nimmt, gerechnet

Bit 4:

Die Kommunikationssoftware wird am Anfang der Task, die die Domaindienste entgegen nimmt, gerechnet, falls eine Upload PDU gekommen ist. Dieses Bit macht nur Sinn, wenn Bit 2 gesetzt ist.

Bit 5:

Die Kommunikationssoftware wird am Ende der Task, die die Domaindienste entgegen nimmt, gerechnet, falls eine Upload PDU gekommen ist. Dieses Bit macht nur Sinn, wenn Bit 3 gesetzt ist.

Das Maschinendatum wirkt derzeit nur bei Systemen, in denen die Softbus Kommunikationsoftware drin ist. Die ist in P6 die 840Di mit MCI2 Software und die Solutionline Systeme für P7.

Der Defaultwert ist 0x0F bedeutet: Die COS wir vor und nach der Kommunikation gerechnet, um Latenzzeiten zu minimieren.

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 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, eines Teststops oder eines Teststop externe Abschaltung
- Bei aktivem SBH oder bei Anwahl von SBH
- Bei einer aktiven SG-Stufe oder bei Anwahl eine SG-Stufe, für die in \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE oder \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION eine sofortige Impulslöschung parametrisiert ist.

Hinweis:

\$MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL wird mit der Kopierfunktion der SI-MD auf den Antriebsparameter p9580 übertragen und im kreuzweisen Datenvergleich verglichen. Dieses allgemeine Maschinendatum ist in der axialen Prüfsummenberechnung der sicherheitsrelevanten Maschinendaten enthalten (\$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM, \$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 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Sonderfälle:

Der Überwachungstakt wird beim Hochlauf geprüft:

- er muss ein ganzzahliges Vielfaches des Lageregeltaktes 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 \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME angezeigt.

Außerdem ergibt sich ein neuer Wert für den kreuzweisen Vergleichstakt, der über Datum \$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-Last zu beachten.

Korrespondiert mit:

MD 10050: \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME

MD 10091: \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME

MD 10092: \$MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME

1.3 NC-Maschinendaten

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

Beschreibung: Anzeigedatum: zeigt den tatsächlich wirksamen Überwachungstakt. Das Datum ist nicht schreibbar.
 Neuberechnung des Datenwerts erfolgt, sobald eines der folgenden Daten verändert wird:
 SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 Der neue Wert wird erst nach Power-On wirksam.
 Korrespondiert mit:
 MD 10090: \$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 M

Beschreibung: Anzeigedatum: Maximaler Kreuzvergleichstakt in Sekunden.
 Ergibt sich aus INFO_SAFETY_CYCLE_TIME und der Anzahl der kreuzweise zu vergleichenden Daten (diese kann in Abhängigkeit vom verwendeten Antriebstyp für die einzelnen Achsen unterschiedlich sein).
 Neuberechnung des Datenwertes erfolgt, sobald eines der folgenden Daten verändert wird:
 SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
 SYSCLOCK_CYCLE_TIME
 Der neue Wert wird aber erst nach Power-On wirksam.
 Korrespondiert mit:
 MD 10090: \$MN_SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO
 MD 36992: \$MA_SAFE_CROSSCHECK_CYCLE

10093	INFO_NUM_SAFE_FILE_ACCESS		EXP, N05, -	FBSI
-	Anzahl SPL-File-Zugriffe		DWORD	POWER ON
-				
-	-	0	-	ReadOnly M

Beschreibung: Anzeigedatum: auf SPL-File /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF wurde im geschützten Zustand n-malig zugegriffen. Dieser MD ist nur zu Service-Zwecken bestimmt. Der Wert des MD kann nur 0 und 1 annehmen. Der Wert kann nicht verändert werden.

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

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 axialen 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) einkanlig und nur einmal angezeigt. Dies gilt auch für die Alarme der PROFIsafe-Kommunikation (27250 und folgende).

3 = axiale 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 = Ist der SPL-Inbetriebnahme-Modus aktiv (\$MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] = 0), so wird anstatt der axialen Checksummen-Alarme 27032, 27035 und 27060 der globale Sammelalarm 27135 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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0x00000000 0x00000006 7/2 M

Beschreibung: Bit 1 = 0: die Funktion "Modulare PROFIsafe-Peripherieanschaltung" ist nicht aktiv.
 Bit 1 = 1: die Funktion "Modulare PROFIsafe-Peripherieanschaltung" ist aktiv.
 Bit 2 = 0: der reduzierte Sprachumfang für SAFE.SPF wird nur beim automatischen Start im Hochlauf aktiviert (\$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.

10096	SAFE_DIAGNOSIS_MASK	EXP, N06, N05, -	FBSI
-	'Safety Integrated' Diagnose-Funktionen	DWORD	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 axiale Abbild der SGEs, diese entsprechen der Belegung der axialen 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 MD SAFE_SPL_START_TIMEOUT

definierten Zeitstufe mit Alarm 27097

Bit 1 = 1: Anzeige von Alarm 27097 wird unterdrückt

Alarm 27097 zeigt an, dass trotz SPL-Konfiguration ein SPL-Start nach der in MD

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, "Achse %1 Parametrierung des MD10097 \$MN_SAFE_SPL_STOP_MODE ungültig".

Als Abhilfe muss entweder wieder der Stop D parametrierung 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 im NC/PLC-Nahtstellensignal DB18 DBX36.1 (Stop E) auf 1 gesetzt werden, um diese Parametrierung der PLC bekannt zu machen. Eine unterschiedliche Parametrierung führt zu dem Alarm 27909, "Fehler bei kreuzweisem Datenvergleich NCK-PLC"

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 IPO_CYCLE_TIME und wird in MD 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 M

Beschreibung: Zeigt das maximale Zeitraster an, in dem der OB40 zur PROFIsafe-Kommunikation angestoßen wird.
 Der Wert ergibt sich aus Interpolatortakt und MD \$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.
 Es handelt sich um ein reines Anzeigedatum. Der Wert kann nicht verändert werden.

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

Beschreibung: Zeitinformation 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 Verfahrenszeit der Zeitinformation 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 parametrierung.

10120	PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT	EXP, N01, N06	H2
s	Überwachungszeit für PLC-Hochlauf	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	50.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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.

10130	TIME_LIMIT_NETTO_COM_TASK	EXP, N01	OEM
s	Laufzeitbegrenzung der Kommunikation zur HMI	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.05	0.01
-	-	1.000	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Netto-Laufzeitlimit der Kommunikations-Sub-Task
 Der Vorlauf und die Kommunikationstask teilen sich die Restzeit, die von den zyklischen Tasks übrigbleibt. Von dieser Restzeit verwendet die Kommunikation den eingestellten Wert auf Kosten der Vorlaufzeit, d.h. die Netto-Blockzykluszeit erhöht sich um den eingestellten Wert. Das Datum dient der Optimierung der Blockzykluszeit bei der Funktion "Blockweises Nachladen von Teileprogrammen".

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.

1.3 NC-Maschinendaten

- Bei EXTCALL-Befehl und beim Abarbeiten von externen Laufwerken: Zeit vom Anstoß der Übertragung des Command-Strings bis zum erfolgreichen Absenden zur HMI.

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	-
-	Anzeigemode 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

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

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. Die Einheit des Maschinendatums ist Mikrosekunden.

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 Blockzykluszeiten führt. Die externe Kommunikation (Filetransfer) wird dadurch insbesondere bei Programmverarbeitung (blockweises Nachladen) verlangsamt.

10161	COM_CONFIGURATION	EXP, N01	-
-	Konfiguration der Kommunikation	DWORD	POWER ON
-			
-	8	5, 5, 18, 1, 16, 8, 18, 18	-
		-	-
			0/0
			M

Beschreibung: Die Werte 1-3 legen fest, wieviele PDUs max. in einem Durchlauf entgegengenommen werden.

Der Wert 0 steht für unendlich, d.h. es werden alle anstehenden Aufträge sofort bearbeitet. Diese drei Werte sind PowerOn-wirksam.

- Wert: Max. Anzahl von Variablen-Auftrags-PDUs die pro Durchlauf bearbeitet werden
- Wert: Max. Anzahl von PI-Auftrags-PDUs die pro Durchlauf bearbeitet werden
- Wert: Max. Anzahl von Domain-Auftrags-PDUs die pro Durchlauf bearbeitet werden

Die Werte 4-8 legen beim Optimierten Download die Kredit-Vergabe fest.

1.3 NC-Maschinendaten

4. Wert: Anzahl der PDUs, welche beim opt. Domain-Dienst bei Beginn-Quit-
tung als Kredit vergeben wird (hier ist der Fileheader u. damit das File auf
NCK noch unbekannt)
5. Wert: Anzahl der PDUs, welche beim opt. Domain-Dienst standardmäßig
angefordert werden, falls es keine explizite Speicherbegrenzung für den File
gibt
6. Wert: Anzahl der PDUs, die minimal bei der Daten-Anforderungs-Meldung
angefordert werden. (Damit nicht ständig Daten-Anforderungs-Meldungen ausge-
geben werden)
7. Wert: Anzahl der PDUs, die maximal bei der Daten-Anforderungs-Meldung
angefordert werden (Als Höchstwert darf hier 255 eingetragen werden, da mehr
das Protokoll nicht hergibt!)
8. Wert: Anzahl der PDUs, die insgesamt maximal ausstehen dürfen

10185	NCK_PCOS_TIME_RATIO	EXP, N01	-
-	Rechenzeiteanteil des NCK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	90	90
		95	7/2
			M

Beschreibung: Das Maschinendatum legt fest, welchen Anteil an der Rechenzeit 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 Rechenzeiteanteile, die nicht unter bzw. überschritten werden dürfen.
Anpassungen werden ohne Generierung eines Alarms durchgeführt.

10190	TOOL_CHANGE_TIME	N01	BA
-	Werkzeugwechselzeit für Simulation	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.	-
		-	7/2
			M

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

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 setzen

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.
 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	DWORD	POWER ON
SCAL			
-	-	0x200	0
		0x3FFF	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:	
Bit-Nr.	MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC	
(Angabe als Hex-Wert)	1 = METRIC	0 = INCH
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

1.3 NC-Maschinendaten

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 [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	DOUBLE	POWER ON
SCAL			
-	15	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1e-9 1.0, 1.0, 1.0...	- 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):
Ein-/Ausgabe von Winkelgeschwindigkeiten soll in Neugrad/min erfolgen:
\$MN_SCALING_USER_DEF_MASK = 'H8'; (Bit-Nr. 3 als Hex-Wert)
\$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	-
			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, Fehler:

Der Faktor, der für die Wandlung von 1 mm in 1 inch verwendet wird, kann mit dem MD10250 \$MN_SCALING_VALUE_INCH verändert werden.

10250	SCALING_VALUE_INCH	EXP	G2
-	Umrechnungsfaktor für INCH	DOUBLE	POWER ON
SCAL			
-	-	25.4	1e-9
		-	0/0
			M

Beschreibung:

In das MD ist der Umrechnungsfaktor von Metrisch- auf Inch.

Dieser Faktor wirkt nur bei der Wahl des nicht-metrischen Grundsystems (MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC = 0) in folgenden Umrechnungen:

- programmierte F-Werte für Linearachsen
- Ein-/Ausgabe von Längen und von längenabhängigen Daten (z.B. beim Upload von Maschinendaten, Nullpunktverschiebungen)

Die Umrechnung programmierter Geometrie-Achs-Positionen erfolgt über diesen Faktor, wenn das mit G70/G71 programmierte Maßsystem vom angewählten Grundsystem (SCAL-ING_SYSTEM_IS_METRIC) abweicht.

Die Umrechnung programmierter Synchron-Achs-Positionen erfolgt über die entsprechenden axialen Faktoren (MD31200 \$MA_SCALING_FAKTOR_G70_G71), wenn das mit G70/G71 programmierte Maßsystem vom angewählten Grundsystem (MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC) abweicht. Von der Standardvorbesetzung 25,4 abweichende Einstellungen sollten nur in Ausnahmefällen vorgenommen werden, da die korrekte Anzeige der Einheit an der Bedienoberfläche diesen Wert voraussetzt.

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

Folgendes 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):

Dieser Umrechnungsfaktor wird verwendet, wenn nach der Inbetriebnahme das Maßsystem von Metrisch auf Inch oder ein kundenspezifisches Maßsystem umgeschaltet wird. Mit diesem Wert werden dann alle eingegebenen Maschinendaten u.ä. umgerechnet. Beim nächsten Auslesen bzw. an der Bedienoberfläche wird dann auch der umgerechnete Wert angegeben.

Korrespondiert mit:

MD10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC

10260	CONVERT_SCALING_SYSTEM			EXP	-	
-	Grundsystem Umschaltung aktiv			BOOLEAN	POWER ON	
LINK						
-	-	FALSE	-	-	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 automatischen 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 Teilprogrammbeefhle	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0
-	-	0x0F	7/2
-	-		M

Beschreibung: Bitmaske zur Parametrierung verschiedener Teilprogrammbeefhle

Bit Hexadez. Bedeutung bei gesetztem Bit
 Wert

0: 0x1 Bearbeitung der Vergleichsbefehle ">" und "<" wie bis SW 6.3:
 Teilprogrammdaten 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 Softwareständen vor SW 6.4)

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 Teilesprogrammsatzes aktiviert. D. h. alle ungültigen ASCII-Zeichen in einem Teilesprogrammsatz werden intern als Blank behandelt.

10284	DISPLAY_FUNCTION_MASK	EXP, N01	-
-	Verhalten verschiedener Anzeige-Variablen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	-
-	-		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

1.3 NC-Maschinendaten

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
-			
-	10	0, 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...	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	
-						
-	10	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]
- 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-Schneidedaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	9	2/2	M

Beschreibung: Phys. Einheiten für die applikationsspezifischen Schneidedaten:

- 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 NCK-Eingänge			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	8	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Anzahl der an der Steuerung nutzbaren analogen NCK-Eingänge festgelegt.

Nur diese analogen NCK-Eingänge können vom NC-Teileprogramm angesprochen bzw. NC-Funktionen zugeordnet werden.

Falls mit dem Maschinendatum mehr analoge NCK-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 NCK-Peripherie wird CPU-Rechenzeit auf der Interpolationsebene benötigt. Um die Interpolationstaktzeit nicht unnötig zu belasten, sollte daher die Anzahl der aktiven NCK-Peripherie entsprechend den Maschinenanforderungen gewählt werden.

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

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Anzahl der an der Steuerung nutzbaren analogen NCK-Ausgänge festgelegt.

Nur diese analogen NCK-Ausgänge können vom NC-Teileprogramm angesprochen bzw. NC-Funktionen zugeordnet werden.

Falls mit dem Maschinendatum mehr analoge NCK-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 NCK-Peripherie wird CPU-Rechenzeit auf der Interpolationsebene benötigt. Um die Interpolationstaktzeit nicht unnötig zu belasten, sollte daher die Anzahl der aktiven NCK-Peripherie entsprechend den Maschinenanforderungen gewählt werden.

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

Beschreibung: Hiermit kann für jeden analogen NCK-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 NCK-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 NCK-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 NCK-Eingänge)

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

Beschreibung: Hiermit kann für jeden analogen NCK-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.

Anwendung des Bewertungsfaktors bei "analoge NCK-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 NCK-Ausgänge als reine PLC-Ausgänge ohne Analog-Hardware verwendet werden.

Korrespondiert mit:

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

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

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

Beschreibung: Hiermit wird die Byteanzahl der an der Steuerung nutzbaren digitalen NCK-Eingänge festgelegt.

Diese digitalen NCK-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 NCK-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 NCK-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 NCK-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 NCK-Eingänge)

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

Beschreibung: Hiermit wird die Byteanzahl der an der Steuerung nutzbaren digitalen NCK-Ausgänge festgelegt.

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

Falls mit dem Maschinendatum mehr digitale NCK-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 NCK-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 NCK-Ausgänge)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB5, DBB131 (Überschreibmaske der digitalen NCK-Ausgänge)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB6, DBB132 (Setzwert von PLC der digitalen NCK-Ausgänge)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB7, DBB133 (Vorgabemaske der digitalen NCK-Ausgänge)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB10, DBB64, DBB190 (Sollwert der digitalen NCK-Ausgänge)

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

Beschreibung:

Definierte Kurzschlüsse zwischen digitalen Ausgangs- und Eingangssignalen der schnellen NCK-Peripherie werden realisiert, indem die von der schnellen NCK-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:

\$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

\$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

\$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 NCK-Peripherie"

10362	HW_ASSIGN_ANA_FASTIN			N10	A4,TE1	
-	Hardware-Zuordnung der schnellen analogen NCK-Eingänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	8	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	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 NCK-Ausgänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	8	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	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 NCK-Eingänge		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	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. Die Zuordnung des logischen Steckplatzes zu einem physikalischen Steckplatz erfolgt über MD13010 \$MN_DRIVE_LOGIC_NR, die Aktivierung erfolgt über MD13000 \$MN_DRIVE_IS_ACTIVE.

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 NCK-Ausgänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	4	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	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 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			DWORD	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.

10386	PROFISAFE_IN_ADDRESS			N01, N10, -	FBSI	
-	PROFISafe-Adresse Eingangs-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
840dsl-73	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M

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

10387	PROFISAFE_OUT_ADDRESS			N01, N10, -	FBSI	
-	PROFIsafe-Adresse Ausgangs-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
840dsl-73	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M

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

10388	PROFISAFE_IN_ASSIGN			N01, N10, -	FBSI	
-	Eingangszuordnung.\$A_INSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064, 64064, 64064, 64064, 64064, 64064...	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	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 drei unteren Stellen geben die 1. Bereichsgrenze für die zu versorgenden \$A_INSE-Variablen an.
 Die drei oberen Stellen geben die 2. Bereichsgrenze für die zu versorgenden \$A_INSE-Variablen an.
 Beispiel:
 PROFISAFE_IN_ASSIGN[0] = 4001 oder alternativ 1004:
 Die Systemvariablen \$A_INSE[1...4] werden mit dem Zustand der Eingangsklemmen der PROFIsafe-Baugruppe versorgt, die über das MD PROFISAFE_IN_ADDRESS[0] spezifiziert wurde.

10389	PROFISAFE_OUT_ASSIGN			N01, N10, -	FBSI	
-	Ausgangszuordnung.\$A_OUTSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064, 64064, 64064, 64064, 64064, 64064...	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	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 drei unteren Stellen geben die 1. Bereichsgrenze für die zu verbindenden \$A_OUTSE-Variablen an.
 Die drei oberen Stellen geben die 2. Bereichsgrenze für die zu verbindenden \$A_OUTSE-Variablen an.

1.3 NC-Maschinendaten

Beispiel:

PROFISAFE_OUT_ASSIGN[0] = 64061 oder alternativ 61064:

Die Systemvariablen \$A_OUTSE[61...64] werden auf die Ausgangsklemmen der PROFISafe-Baugruppe versorgt, die über das MD PROFISAFE_OUT_ADDRESS[0] spezifiziert wurde.

10393	SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS			N01, N04, -	-	
-	logische Antriebsadressen SI			DWORD	POWER ON	
-						
-	31	6700, 6724, 6748, 6772, 6796, 6820, 6844...	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.

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

1.3 NC-Maschinendaten

10398	PLCIO_IN_UPDATE_TIME	N10	A4			
s	Updatetime 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

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	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Reservierung schneller HW-Ausgänge für CC-Anwendung
 Bit 0 (LSB)-14: Maske der für CC-Anwendung reservierten digitalen Ausgabebites

Bit 16-30: Maske der für CC-Anwendung reservierten analogen Ausgänge
 Die hier reservierten HW-Ausgänge werden in die Überwachung auf Mehrfachbe-
 nutzung 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	DWORD	POWER ON
NBUP, NDL D			
-	-	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 Filesys-
 tem. Mit Hilfe des Aufzeichnungsfiles kann man den genauen Ablauf zwischen
 den eintreffenden Hardware signalen 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 Lebenszei-
 chen 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 Softwarenocken 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, 0.0...	-	-	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:
 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...	-	-	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 NCK-Peripherie			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NCK-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 NCK-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 NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2 M

Beschreibung:

Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NCK-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 NCK-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

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

Beschreibung: Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NCK-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 NCK-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 NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-	-	-	7/2 M

Beschreibung: Zusätzlich zur Ausgabe an die PLC kann der Status der Nockensignale an die NCK-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 NCK-Peripherie.

Weiterhin können mit dem Maschinendatum die zugeordneten Ausgangssignale invertiert werden.

1.3 NC-Maschinendaten

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			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum kann für 4 Nockenpaare eine timergesteuerte Ausgabe auf den 4 On-Board-Ausgängen der NCK-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.

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			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 grd .

Bit 1 = 1:

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

Signalverhalten On-Board Ausgang:

Überfahren von:

Minus-Nocken Plus-Nocken

Verfahrriichtung:

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 Verfahrriichtungsumkehr

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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
-			
-	16	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
-			
-	16	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	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0x00
		0x0F	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.

10510	DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT		N10	A4		
-	Logische Slotadresse der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie		DWORD	POWER ON		
-						
-	16	0, 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		
-						
-	16	0, 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		DWORD	POWER ON		
-						
-	16	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0x00	0x0F	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.

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

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			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 NCK-Ausgänge
 - Byte = 1: Ausgabe über digitale Onboard-NCK-Ausgänge (1 bis 4)
 - Byte = 2: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 9 bis 16
 - Byte = 3: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 17 bis 24
 - Byte = 4: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 25 bis 32
 - Byte = 5: Ausgabe über externe digitale NCK-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		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	-	-	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 >= 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 NCK-Ausgänge
- Byte = 1: Ausgabe über digitale Onboard-NCK-Ausgänge (1 bis 4)
- Byte = 2: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 9 bis 16
- Byte = 3: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 17 bis 24
- Byte = 4: Ausgabe über externe digitale NCK-Ausgänge 25 bis 32
- Byte = 5: Ausgabe über externe digitale NCK-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

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			DWORD	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		DWORD	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.

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		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0x3001	0	0x00003FFF	7/2	M

Beschreibung: Bitmaske von kanalspezifischen Datenhaltungsframes, deren axiale Frames auf andere axiale Frames abgebildet werden können.

Das Mapping erfolgt über \$MA_MAPPED_FRAME[AXn] = "AXm".

Bit 0:\$P_SETFRSystemframe für Istwertsetzen und Ankratzen

Bit 1:\$P_EXTFRSystemframe für Externe Nullpunktverschiebung

Bit 2:\$P_PARTFRSystemframe für TCARR und PAROT

Bit 3:\$P_TOOLFRSystemframe für TOROT und TOFRAME

Bit 4:\$P_WPFRSystemframe für Werkstückbezugspunkte

Bit 5:\$P_CYCFRSystemframe für Zyklen

Bit 6:\$P_TRAFRSystemframe für Transformationen

Bit 7:\$P_ISO1FRSystemframe für ISO G51.1 Mirror

Bit 8:\$P_ISO2FRSystemframe für ISO G68 2DROT

Bit 9:\$P_ISO3FRSystemframe für ISO G68 3DROT

Bit 10:\$P_ISO4FRSystemframe für ISO G51 Scale

Bit 11: \$P_RELFRSystemframe für relative Koordinatensysteme

Bit12:\$P_CHBFRKanalspezifische Basisframes

Bit13:\$P_UIFREinstellbare Frames

10617	FRAME_SAVE_MASK		EXP	K2		
-	Verhalten von Frames bei SAVE-Unterprogrammen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	0x3	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 Unterprogramm-Rücksprung nicht verändert. Dies ist auch der Fall, wenn im Unterprogramm eine Basisframeänderung durch eine Bedienhandlung oder durch eine implizite Frameabwahl (ggf. durch TRAFOOF) erfolgt.

Wert = 1:

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

10618	PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	A3
-	Schutzbereich beim Umschalten von Geometrieachsen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		3	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 Maschindatum 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

- 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).

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, Zwischenpunktcoordinate) entsteht.

1.3 NC-Maschinendaten

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 Abhebewegung 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, Zwischenpunktcoordinate) 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, Zwischenpunktcoordinate) 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, Zwischenpunktcoordinate) entsteht.

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, Zwischenpunktcoordinate) 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, Zwischenpunktcoordinate) 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, Zwischenpunktcoordinate) 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, Zwischenpunktcoordinate 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:
MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB
Literatur: /PG/, "Programmieranleitung Grundlagen"

1.3 NC-Maschinendaten

10652	CONTOUR_DEF_ANGLE_NAME			EXP, N01, N12	FBFA	
-	Name des Winkels für Konturzüge			STRING	POWER ON	
-						
-	-	ANG	-	-	0/0	M

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

10654	RADIUS_NAME			EXP, N01, N12	FBFA	
-	Name des Radius für Konturzüge			STRING	POWER ON	
-						
-	-	RND	-	-	0/0	M

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

10656	CHAMFER_NAME			EXP, N01, N12	FBFA	
-	Name der Fase für Konturzüge			STRING	POWER ON	
-						
-	-	CHR	-	-	0/0	M

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

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, Zwischenpunktkoordinate, etc.) entsteht.
 Korrespondiert mit:
 MD10650 \$MN_IPO_PARAM_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, Zwischenpunktkoordinate) 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 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.

10674	PO_WITHOUT_POLY		N01	F2		
-	Polynomprogrammierung ohne G-Funktion POLY programmierbar		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE	-	-	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.

10680	MIN_CONTOUR_SAMPLING_TIME		N01, EXP	-		
s	Minimale Kontur Abtastzeit		DOUBLE	RESET		
-						
840dsl-71	-	0.004	-	-	0/0	M
840dsl-72	-	0.002	-	-	0/0	M
840dsl-73	-	0.0005	-	-	0/0	M

Beschreibung: Minimal möglich Kontur Abtastzeit in Sekunden. Mit diesem Datum wird der mit dem MD10682 \$MN_CONTOUR_SAMPLING_FACTOR eingebbare Wert, abhängig vom aktuellen Interpolationstakt der Steuerung, begrenzt.

10682	CONTOUR_SAMPLING_FACTOR		N01, EXP	-		
-	Kontur Abtastfaktor		DOUBLE	RESET		
-						
-	-	1.0	-	-	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.
 Als minimale Abtastzeit kann, die mit dem MD10680 \$MN_MIN_CONTOUR_SAMPLING_TIME eingestellte Zeit nicht unterschritten werden.

1.3 NC-Maschinendaten

10690	DRAW_POS_TRIGGER_TIME	EXP, N01	-
s	Triggerzeit für Ipo-event 'DRAW_POS'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.3	0
			30
			1/1
			M

Beschreibung: Es lässt sich damit eine Zeit einstellen, innerhalb der auf jeden Fall ein Ipo-event zur Positionsausgabe generiert wird. Wird hier ein Wert eingetragen, der kleiner als der aktuelle Interpolationstakt ist, so wird der Trigger nur bei komplexen Geometrien gemäß der maximalen Sehnenlänge und bei nichtkomplexen Geometrien im letzten Interpolationspunkt aktiviert.

10700	PREPROCESSING_LEVEL	N01, N02	V2, K1
-	Programmvorverarbeitungsstufe	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0x25	-
			-
			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		DWORD	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, 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-Kanal gebunden. Der Interrupt-Kanal 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.

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 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 "Werkzeuganwahlsatz" nicht angehalten wird. "Werkzeuganwahlsatz" 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 "Werkzeuganwahlsatz" 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, dass 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, Unterprogrammebenenabbruch, Einzelsatzeinschalten Ein- bzw. Ausschalten von Probelaufvorschub, Alarm mit Korrektursatz.

- Return: Restweglöschen, Umschalten nach TEACH-IN, 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

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:

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	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x11	0	0x1F	7/2	M

Beschreibung:

Bit-Codierte Maske für Programm-Test Betrieb

Bit 0 == 1 Programmtest ist im Programmzustand angehalten nicht abwählbar.

Bit 1 == 1 Freischaltung der Aktivierung des Programm-Test durch das PI-Kommando _N_NCKMOD

Bit 2 == 1 Aktivierung des Programm-Test mit dem beschleunigten-Vorschub in der normalen Programm-Verarbeitung.

Bit 3 == 1 Aktivierung des Programm-Test mit dem beschleunigten-Vorschub in der Simulation.

Bit 4 == 1 Aktivierung des beschleunigten-Programm-Test erfolgt im synchronisiertem-Mehrkanal-Modus.

Bit 5..31 noch unbenutzt.

Programm-Test mit Normaler-Verarbeitung wird immer über das VDI-Interface aktiviert.

Programm-Test in der Simulation wird immer über den NCKMode PI aktiviert.

Programm-Test-Satzsuchlauf wird immer über den Find-Pi aktiviert.

10708	SERUPRO_MASK	N01	K1			
-	Satzsuchlauf Modi	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	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 Teileprogrammbehehl START ab.

Bit 1 == 1 Alarm 16942 wird abgeschaltet.

ACHTUNG:

Ein Start-Programmbehehl 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-Teilprogramm-befehl 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 dieses Funktion aus

Bit 4 == 0
 Externen Override bei Serupro beachten.

Bit 4 == 1
 Ein externer Override (per PLC-Signal oder MSTT) wird während Serupro ignoriert.

Bit 5 .. 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

1.3 NC-Maschinendaten

SD43350	\$\$SA_AA_OFF_LIMIT	
SD43420	\$\$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS	G26
SD43430	\$\$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS	G25
SD43600	\$\$SA_IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE	
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	FPRAON
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

10711	NC_LANGUAGE_CONFIGURATION	EXP, N01	K1
-	NC-Sprachbefehle nicht-aktiver Optionen/Funktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		4	0/0
			M

Beschreibung: Art und Weise, wie mit Sprachbefehlen verfahren wird, deren zugehörige Option bzw. Funktion nicht aktiviert ist.

Alle programmierbaren Befehle in einem NC-Programm oder Zyklenprogramm sind Sprachbefehle. Detaillierte Angaben finden sich bei der Beschreibung des Sprachbefehls STRINGIS.

Wert Bedeutung

0: Es sind alle Sprachbefehle bekannt. Speziell auch jene, deren Funktion nicht aktiviert ist. D. h. alle Sprachbefehle sind programmierbar. Erst bei der Ausführung wird erkannt, ob die benötigte Funktion aktiviert ist. Wenn nicht, dann wird ein spezifischer Alarm erzeugt.

Option freigegeben / nicht freigegeben (für optionsfreie Funktionen gilt implizit "Option freigegeben"):

1: Es sind alle Sprachbefehle bekannt. Sprachbefehle, deren Option nicht freigegeben ist, werden bereits zu Beginn der Programminterpretation erkannt und mit Alarm 12553 "Option/Funktion ist nicht aktiv" abgelehnt.

Beispiel:

Ist das Optionsdatum für die Zylindertransformation nicht gesetzt, so wird die Programmierung von TRACYL mit dem Alarm 12553 abgelehnt.

2: Es sind nur die Sprachbefehle bekannt, die dem aktuellen Umfang freigegebener Optionen der NCK-Software entsprechen. D. h. Befehle zu nicht freigegebenen Optionen werden mit einem Alarm 12550 "Name nicht definiert o. Option/Funktion nicht vorhanden" abgelehnt. Es kann dann nicht entschieden werden, ob der genannte Befehl generell in der Siemens NC-Sprache nicht bekannt ist, oder auf dieser Anlage nur nicht vorhanden ist.

Beispiel:

Ist das Optionsdatum für die Zylindertransformation nicht gesetzt, so wird die Programmierung von TRACYL mit dem Alarm 12550 abgelehnt.

Funktion aktiv / nicht aktiv:

3: Es sind alle Sprachbefehle bekannt. Sprachbefehle, deren Funktion nicht aktiviert ist, werden bereits zu Beginn der Programminterpretation erkannt und mit Alarm 12553 "Option/Funktion ist nicht aktiv" abgelehnt.

Beispiel:

Ist das Optionsdatum für die Zylindertransformation zwar gesetzt, aber die Transformation nicht durch das MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1 aktiviert, so wird die Programmierung von TRACYL mit Alarm 12553 abgelehnt.

1.3 NC-Maschinendaten

4: Es sind nur die Sprachbefehle bekannt, die dem aktuellen Umfang aktiver Funktionen der NCK-Software entsprechen. D. h. Befehle zu nicht aktiven Funktionen werden mit einem Alarm 12550 "Name nicht definiert o. Option/Funktion nicht vorhanden" abgelehnt. Es kann dann nicht entschieden werden, ob der genannte Befehl generell in der Siemens NC-Sprache nicht bekannt ist, oder auf dieser Anlage nur nicht vorhanden ist.

Beispiel:

Ist das Optionsdatum für die Zylindertransformation zwar gesetzt, aber die Transformation nicht durch das MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1 aktiviert, so wird die Programmierung von TRACYL mit Alarm 12550 abgelehnt.

Beispiel:

Siehe die Beschreibung zum Sprachbefehl STRINGIS.

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' projiziert 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_MO_VALUE
 Bei externem Sprachmodus:
 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
 Bei Nibbeln:
 MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

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 \$MNM_NO_FCT_CYCLE_NAME definierte Unterprogramm gestartet. Wird die M-Funktion im Unterprogramm nochmals programmiert, findet keine Ersetzung durch einen Unterprogrammaufruf mehr statt. 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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: Zyklusname 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-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,
 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

10719	T_NO_FCT_CYCLE_MODE			EXP, N12, N07	K1	
-	Parametrierung der T-Funktionsersetzung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	7	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die Bearbeitung des Substitutionsunterprogramms für die Werkzeug bzw. Werkzeugkorrekturanwahl parametrierung.

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: \$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

1.3 NC-Maschinendaten

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 gehö-
 rigen Kanäle nach Power-On in der durch OPERATING_MODE_DEFAULT[n -1] vorge-
 gebenen 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	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			DWORD	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 stattfin-
 det, 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

(\$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 4 == 1)

- fest zugeordnete PLC Achse (\$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.

10731	JOG_MODE_KEYS_EDGETRIGGRD	EXP, N01	IAF
-	Wirkungsweisen der JOG-Tasten	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	-
-	-	-	0/0 M

Beschreibung: Das Datum bestimmt, ob die Signale der VDI-Nahtstelle, die den JOG Mode (kontinuierlich, INC10000, ... INC1) einstellen, als Schalter (level triggered) oder als Taster (edge triggered) wirken. Im letzteren Fall wird NCK-intern eine Selbsthaltung der zuletzt gedrückten Taste eingestellt.

10735	JOG_MODE_MASK	EXP, N01	K1
-	Einstellungen für Betriebsart Jog	DWORD	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:

Alarmerunterdrückung Arbeitsfeldbegrenzung im Basiskoordinatensystem in Jog. Alarmer, die in Jog beim Erreichen einer Arbeitsfeldbegrenzung im Basiskoordinatensystem ausgegeben würden, werden unterdrückt.

Bit 5:

Alarmerunterdrückung Arbeitsfeldbegrenzung im Werkstückkoordinatensystem in Jog.

Alarmer, 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. unbesetzt.

10750	SPRINT_FORMAT_P_CODE			N12	PGA	
-	String-Codierung des SPRINT-Formats %P			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M

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
-	-		M

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	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0	0
-	-	3	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 ausgewählt wird (das kann auch die bereits aktive Schneide sein).

10780	UNLOCK_EDIT_MODESWITCH	EXP, N01	-
-	Aufhebung der Startsperrung beim Editieren eines Teileprogramms	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-		0/0
-	-		M

Beschreibung: In der Betriebsart Teach In wird beim Editieren des Teileprogramms eine Startsperrung erzwungen, um inkonsistente Zustände zu verhindern.
 Diese Startsperrung beim Editieren kann zusätzlich zu den jeweiligen Bedienalgorithmen der einzelnen HMI's durch NC-Reset oder einen Betriebsarten-Wechsel aufgehoben werden.
 0: Startsperrung beim Editieren wird zusätzlich mit NC-Reset aufgehoben

1.3 NC-Maschinendaten

1: Startsperrung beim Editieren wird zusätzlich bei einem Betriebsarten-Wechsel aufgehoben

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_M0_VALUE
 Bei externem Sprachmode:
 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
 Bei Nibbeln:
 \$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

Bei externem Sprachmode:

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

Bei Nibbeln:

MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE

10808	EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96	EXP, N12	FBFA
-	Interruptprogramm (ASUP) aktivieren	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-	-	-	-
-	-	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..			BYTE	POWER ON	
-						
-	4	1, 1, 1, 1	0	3	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
 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	-	-	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] projizierten 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

Bei externem Sprachmode:

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

bei Nibbeln:

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....	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 Unterprogrammrücksprung 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 gestartet wird. (M96 <Programmnummer>)

10820	EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC	EXP, N12	FBFA
-	Interruptnummer für Schnellrückzug (G10.6)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	2	1
			8
			7/2
			M

Beschreibung: Nummer des Interrupteingangs, mit dem im ISO-Mode ein Schnellrückzug auf die mit G10.6 programmierte Position ausgelöst wird.

10830	EXTERN_PRINT_DEVICE	EXP, N12	FBFA
-	Ausgabegerät für ISOPRINT	STRING	POWER ON
-			
-	-		-
			7/2
			M

Beschreibung: Pfad des Ausgabegerätes für ISOPRINT

10831	EXTERN_PRINT_MODE	EXP, N12	FBFA
-	Ausgabegerät für ISOPRINT parametrieren	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
			63
			7/2
			M

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	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

10882	NC_USER_EXTERN_GCODES_TAB	N12	FBFA
-	Liste anwenderspezifischer G-Befehle einer externen NC-Sprache	STRING	POWER ON
-			
-	60	...	-
-	-		2/2
-	-		M

Beschreibung: Liste der vom Anwender umprojektierten G-Befehle externe NC-Sprachen. Die realisierten G-Befehle sind der aktuellen Siemens-Dokumentation für diese Programmiersprache zu entnehmen. Die Liste ist wie folgt aufzubauen:

- gerade Adresse: zu verändernder G-Befehl
- darauffolgende ungerade Adresse: neuer G-Befehl

Umprojektiert werden können nur G-Codes, z.B.: G20, G71.

10884	EXTERN_FLOATINGPOINT_PROG	N12	FBFA
-	Bewertung programmierter Werte ohne Dezimalpunkt	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, wie programmierte Werte ohne Dezimalpunkt bewertet werden:

0: Werte ohne Dezimalpunkt werden in interne Einheiten interpretiert. z. B.
 X1000 = 1mm (bei 0.001mm Eingabefeinheit) X1000.0 = 1000 mm

1: Werte ohne Dezimalpunkt werden als mm, inch oder Grad interpretiert. z. B.
 X1000 = 1000 mm, X1000.0 = 1000 mm

Korrespondiert mit:

MD10886 \$MN_EXTERN_INCREMENT_SYSTEM

10886	EXTERN_INCREMENT_SYSTEM	N12	FBFA
-	Inkrementsystem im externen Sprachmode	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum wirkt für externe Programmiersprachen, d.h. wenn MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE = 1.

Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, welches Inkrement System aktiv ist:

0: Inkrementsystem IS-B = 0.001 mm/Grad
 = 0.0001 inch

1: Inkrementsystem IS-C = 0.0001 mm/Grad
 = 0.00001 inch

Korrespondiert mit:

MD10884 \$MN_EXTERN_FLOATINGPOINT_PROG

10888	EXTERN_DIGITS_TOOL_NO	N12	FBFA
-	Stellenzahl für die T-Nummer im ISO-Mode	BYTE	POWER ON
-			
-	-	2	0
-	-	0	8
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam bei MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM == 2. Stellenanzahl Werkzeugnummer im programmierten T-Wort.

Aus dem programmierten T-Wort werden die über MD10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO angegebene Anzahl führender Stellen als Werkzeugnummer interpretiert.

Die folgenden Stellen adressieren den Korrekturspeicher.

Wird in das MD \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO ein Wert > 0 eingetragen, wirkt das MD \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO nicht.

\$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO hat Vorrang vor \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO.

10889	EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO	N12	FBFA
-	Stellenzahl für die Korrekturnummer im ISO-Mode	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	0	8
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur wirksam bei \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM == 2. Stellenanzahl Korrekturnummer im programmierten T-Wort.

Aus dem programmierten T-Wort werden die über \$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		DWORD	POWER ON
-				
-	-	0x0	-	-
				7/2 M

Beschreibung: Konfiguration der Programmierung des Werkzeugwechsels bei externer Programmiersprache:

Bit0=0:
Wirkt nur bei MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: 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 MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: 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 MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: 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 MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: 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 MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: ISO T Korrekturanwahl nur mit D (Siemens Schneidennummer)

Bit2=1:
Wirkt nur bei MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2: 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 ausgewählt 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 ausgewählt wird.

1.3 NC-Maschinendaten

Bit7=0:

Wirkt nur bei \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2. Bei aktiver T-Substitution (\$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 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM =2. Bei aktiver T-Substitution (\$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 Teilungsachstabelle 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., 0....	-	-	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 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....	-	-	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			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	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).
 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			DWORD	POWER ON	
-						
-	168	0x81, 0x21, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41...	-	-	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 = 1Quittierung "normal" nach einen OB1-Takt
 Bit 1 = 1Quittierung "quick" mit OB40
 Bit 2 = 1keine vordefinierte Hilfsfunktion
 Bit 3 = 1keine Ausgabe an die PLC
 Bit 4 = 1Spindelreaktion nach der Quittung durch die PLC
 Bit 5 = 1Ausgabe vor der Bewegung
 Bit 6 = 1Ausgabe während der Bewegung
 Bit 7 = 1Ausgabe am Satzende
 Bit 8 = 1keine Ausgabe nach Satzsuchlauf Type 1,2,4
 Bit 9 = 1Aufsammlung während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)

1.3 NC-Maschinendaten

- Bit 10 = 1 keine Ausgabe während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 11 = 1kanalübergreifende Hilfsfunktion (SERUPRO)
- Bit 12 = 1Ausgabe 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 Ausgabetypp.

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	-
			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	DWORD	SOFORT
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/2 M

Beschreibung: Diese Datum gibt an, mit welchen 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

11160	ACCESS_EXEC_CST	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CST_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CST_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:

- Wert 0: Kennwort Siemens
- 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 den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11161	ACCESS_EXEC_CMA	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CMA_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CMA_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:

- Wert 0: Kennwort Siemens
- 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 den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

1.3 NC-Maschinendaten

11162	ACCESS_EXEC_CUS	N01	-
-	Ausführungsrecht für /_N_CUS_DIR	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	-
-	-	-	-
-	-	-	7/3
-	-	-	M

Beschreibung: Ausführungsrecht das den im Verzeichnis /_N_CUS_DIR abgelegten Programmen zugeordnet wird:

- Wert 0: Kennwort Siemens
- 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 den Werten 0,1 und 2 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11165	ACCESS_WRITE_CST	N01	-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CST_DIR	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CST_DIR einstellen: Programmen zugeordnet wird:

- Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
- Wert 0: Kennwort Siemens
- 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 den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11166	ACCESS_WRITE_CMA	N01	-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CMA_DIR	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CMA_DIR einstellen: Programmen zugeordnet wird:

- Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
- Wert 0: Kennwort Siemens
- 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 den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11167	ACCESS_WRITE_CUS	N01	-			
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CUS_DIR	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1	-	-	7/3	M

Beschreibung: Schreibschutz für das Zyklenverzeichnis /_N_CUS_DIR einstellen:
 Programmen zugeordnet wird:
 Wert -1: aktuell eingestellten Wert beibehalten
 Wert 0: Kennwort Siemens
 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 den Werten 0,1 und 2 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11170	ACCESS_WRITE_SACCESS	N01	-			
-	Schreibschutz für _N_SACCESS_DEF	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	-	-	7/2	M

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_SACCESS_DEF einstellen:
 Wert 0: Kennwort Siemens
 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 den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11171	ACCESS_WRITE_MACCESS	N01	-			
-	Schreibschutz für _N_MACCESS_DEF	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	-	-	7/2	M

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_SACCESS_DEF einstellen:
 Wert 0: Kennwort Siemens
 Wert 1: Kennwort Maschinenhersteller
 Wert 2: Kennwort Inbetriebnehmer, Service
 Wert 3: Kennwort Endanwender
 Wert 4: Schlüsselschalter Stellung 3

1.3 NC-Maschinendaten

Wert 5: Schlüsselschalter Stellung 2
 Wert 6: Schlüsselschalter Stellung 1
 Wert 7: Schlüsselschalter Stellung 0

Das Maschinendatum kann mit den Werten 0 und 1 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11172	ACCESS_WRITE_UACCESS	N01	-
-	Schreibschutz für _N_UACCESS_DEF	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	-
			7/3 M

Beschreibung: Schreibschutz für Definitionsdatei /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF einstellen:

Wert 0: Kennwort Siemens
 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 den Werten 0,1 und 2 nur beschrieben werden, wenn auch das entsprechende Kennwort aktiv ist.

11200	INIT_MD	EXP, N01	IAF,IAD,IA
-	Laden der Standard-Maschinendaten beim nächsten Hochlauf	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	-
			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.

INIT_MD wird nach dem Hochlauf automatisch auf 0 gesetzt.

Speicherkonfigurierende MD sind beschrieben in:

Literatur: /IAD/, Inbetriebnahmeanleitung, Speicherkonfigurierung

- 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	BYTE	POWER ON
-			
-	-	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	IAD
-	Maschinendaten-Sicherung nur von geänderten Maschinendaten	BYTE	SOFORT
-			
-	-	0xFF	-
-			7/3 M

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 ausgeben
 1: nur geänderte Feldelemente eines Arrays werden ausgeben
 Bit3 R-Parameter (nur für INI-Files)
 0: alle R-Parameter werden ausgeben
 1: nur R-Parameter ungleich '0' werden ausgeben
 Bit4 Frames (nur für INI-Files)
 0: alle Frames werden ausgeben
 1: nur Frames, die keine Nullframes sind, werden ausgeben.
 Bit5 Werkzeugdaten (Schneidenparameter) (nur für INI-Files)
 0: alle Werkzeugdaten werden ausgeben
 1: nur Werkzeugdaten ungleich '0' werden ausgeben.
 Bit6 Gepufferte Systemvariablen (\$AC_MARKER[], \$AC_PARAM[] nur für INI-Files)
 0: alle Systemvariablen werden ausgegeben
 1: nur Systemvariablen ungleich '0' werden ausgeben
 Bit7 Synchronaktions-GUD (nur für INI-Files)
 0: alle Syna-GUD werden ausgeben

1.3 NC-Maschinendaten

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 \$MN_UPLOAD_CHANGES_ONLY=FALSE.

11212	UPLOAD_CHANGES_ONLY		N01, N05	IAD	
-	Art der Datensicherung des Aktiven Filesystems.		BOOLEAN	SOFORT	
-					
-	-	TRUE	-	-	7/3 M

Beschreibung: In die Datensicherung 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 \$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 \$MN_UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY=0.
 Falls jedoch \$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	IAD	
-	Struktur der Maschinendaten-Sicherungsdateien		BYTE	SOFORT	
LINK					
-	-	0x3	-	-	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 Kanalachsenamen 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.

11280	WPD_INI_MODE			N01	IAD	
-	Bearbeitungsmode von Ini-Files im Werkstückdirectory			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung:

Bearbeitungsmode von Ini-Files im Werkstückdirectory:

Wert = 0:

Beim ersten NC-Start nach Werkstückanwahl wird ein im Werkstückdirectory abgelegtes INI-File _N_werkstück_INI 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.

1.3 NC-Maschinendaten

11285	MACH_MODEL_MODE	EXP	IAD			
-	Art der Datei mit Maschinenmodell.	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	3/3	M

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*	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	2/2	M

Beschreibung: Konfiguration der Tracefiles SIEM*
 Bit0:
 Beim Download sollen Zusatzinformationen über die gesendeten PDUs in _N_SIEDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit1:
 Beim Download sollen Zusatzinformationen über die empfangenen PDUs in _N_SIEDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit2:
 Trace von Warmstart und Verbindungsabbruch in _N_SIEDOMAINSEQ_MPF
 Bit4:
 Beim Upload sollen Zusatzinformationen über die gesendeten PDUs in _N_SIEDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden
 Bit5:
 Beim Upload sollen Zusatzinformationen über die empfangenen PDUs in _N_SIEDOMAINSEQ_MPF eingetragen werden

11295	PROTOK_FILE_MEM	N01	-			
-	Speichertyp von Protokoll-Files	BYTE	POWER ON			
-						
-	10	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M

Beschreibung: Speichertyp in dem der Inhalt von Protokoll-Files abgelegt wird.
 0: SRAM
 1: DRAM Bereich TMP

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.

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...	-	-	1/1	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.

11300	JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD			N01	H1,R1	
-	INC und REF im Tippbetrieb			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	-	-	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	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

11320	HANDWH_IMP_PER_LATCH	N09	H1
-	Handradimpulse pro Raststellung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	- - 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.	- - 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-/achsspezifischen 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.	- - 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).

11342	ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR	N01	H1
-	3. Handrad: Antriebsnummer/Messkreisnummer	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		31	7/2
			M

Beschreibung: Nur bei SIMODRIVE611D (oder zu Testzwecken bei PROFIBUS/PROFINET): Nummer des Moduls innerhalb eines Segments (MD11340 \$MN_ENC_HANDWHEEL_SEGMENT_NR), über das das 3. Handrad angesprochen wird. Am SIMODRIVE611D muss hier die logische Antriebsnummer (siehe MD13010 \$MN_DRIVE_LOGIC_NR) eingetragen werden.

= 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 MD13010 \$MN_DRIVE_LOGIC_NR
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 bei SIMODRIVE611D (oder 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	BYTE	POWER ON
-			
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-

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 -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
 \$MN_HANDWHEEL_MODUL =
 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 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 (\$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

11380	MONITOR_ADDRESS	EXP, N06	STZ
-	Test-MD zum Ändern von NCK-Code oder Daten für Safety Integrated	DWORD	SOFORT
NBUP, NDL D			
-	-	0	-
			0/0
			M

Beschreibung: Adresse einer NCU-Speicherzelle, deren Inhalt in den MD11382 \$MN_MONITOR_DISPLAY_INT und MD11384 \$MN_MONITOR_DISPLAY_REAL angezeigt wird. Es sind keine Schutzmechanismen eingebaut, um unerlaubte Zugriffe zu verhindern, d.h. zeigt die eingegebene Adresse auf einen vom System geschützten oder nicht bestückten Speicherbereich, so wird durch das Auffrischen der MD-Werte MONITOR_DISPLAY_INT und MONITOR_DISPLAY_REAL ein Quittungsverzug auftreten und die NCU bleibt stehen (Watchdog-LED leuchtet)! Für den Test existiert eine Liste zulässiger Adressen, die vom Softwarestand abhängt. Durch einen Warmstart wird die Adresse auf ihren Startwert zurückgesetzt. Sie zeigt dann auf eine beliebig beschreibbare und lesbare Speicherzelle, die von keiner anderen Systemfunktion benutzt wird.

11382	MONITOR_DISPLAY_INT	EXP, N06	STZ
-	INTEGER-Anzeige der adressierten Zelle	DWORD	SOFORT
NBUP, NDL D			
-	-	0	-
			0/0
			M

Beschreibung: INTEGER-Anzeige der adressierten Zelle SW3.2 Dieses MD stellt den Inhalt der NCU-Speicherzelle dar, die im MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS festgelegt ist. Der angezeigte Wert enthält die vier aufeinanderfolgenden Bytes ab der angegebenen Adresse, wobei das erste Byte ganz rechts steht und das vierte ganz links. Dieses MD ist ein Anzeige-MD, dessen Inhalt bei jedem Anzeige-Refresh neu gelesen wird. Ein Schreiben auf dieses MD wird ignoriert (ohne Alarm).

11384	MONITOR_DISPLAY_REAL	EXP, N06	STZ
-	REAL-Anzeige der adressierten Zelle	DOUBLE	SOFORT
NBUP, NDL D			
-	-	0.0	-
			0/0
			M

Beschreibung: REAL-Anzeige der adressierten Zelle, SW3.2 Dieses MD stellt den Inhalt der NCU-Speicherzelle dar, die im MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS festgelegt ist. Der angezeigte Wert interpretiert die acht aufeinanderfolgenden Speicherstellen ab der angegebenen Adresse als eine Gleitkommazahl mit doppelter Genauigkeit (64-Bit-IEEE-Format). Sofern dieser Wert keiner gültigen Gleitkommazahl entspricht, wird 0.0 angezeigt. Dieses MD ist ein Anzeige-MD, dessen Inhalt bei jedem Anzeige-Refresh neu gelesen wird. Ein Schreiben auf dieses MD wird ignoriert (ohne Alarm).

11386	MONITOR_INPUT_INT	EXP, N06	STZ
-	INTEGER-Eingabe für adressierte Zelle	DWORD	SOFORT
NBUP, NDLD			
-	-	0	-
			0/0
			M

Beschreibung: INTEGER-Eingabe für adressierte Zelle, SW3.2
 Der Wert wird mit Hilfe des MD11390 \$MN_MONITOR_INPUT_STROBE in die mit MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS angewählte Adresse geschrieben. Die 4 Bytes ab der angegebenen Adresse werden durch das Schreiben des Wertes 1 in das MD11390 \$MN_MONITOR_INPUT_STROBE übernommen.
 Dabei wandert das Byte ganz rechts in die Speicherstelle MONITOR_ADDRESS, das Byte links daneben in die Speicherstelle MONITOR_ADDRESS+1, usw.

11388	MONITOR_INPUT_REAL	EXP, N06	STZ
-	REAL-Eingabe für adressierte Zelle	DOUBLE	SOFORT
NBUP, NDLD			
-	-	0.0	-
			0/0
			M

Beschreibung: REAL-Eingabe für adressierte Zelle, SW3.2
 Der Wert wird mit Hilfe des MD11390 \$MN_MONITOR_INPUT_STROBE in die mit MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS angewählte Adresse geschrieben. Die 8 Bytes ab der angegebenen Adresse, werden durch das Schreiben des Wertes 2 in das MD11390 \$MN_MONITOR_INPUT_STROBE übernommen.
 Dabei wird die eingegebene Gleitkommazahl in 64-Bit-IEEE-Format gewandelt.

11390	MONITOR_INPUT_STROBE	EXP, N06	STZ
-	Überschreiben der adressierten Zelle mit MONITOR_INPUT_INT/REAL	BYTE	SOFORT
NBUP, NDLD			
-	-	0	0
			2
			0/0
			M

Beschreibung: Überschreiben der adressierten Zelle mit MD11386 \$MN_MONITOR_INPUT_INT oder MD11388 \$MN_MONITOR_INPUT_REAL, SW3.2
 Eine Eingabe in dieses MD bewirkt die Übernahme des Inhalts des MD11386 \$MN_MONITOR_INPUT_INT oder des MD11388 \$MN_MONITOR_INPUT_REAL. Der eingegebene Wert entscheidet, welches Datum übernommen wird:
 0: keine Aktion
 1: Inhalt des MD11386 \$MN_MONITOR_INPUT_INT wird in vier NCU-Bytes ab MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS geschrieben.
 2: Inhalt des MD11388 \$MN_MONITOR_INPUT_REAL wird in acht NCU-Bytes ab MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS geschrieben.
 Der Inhalt von MONITOR_INPUT_STROBE wird nach der Übernahme wieder auf 0 (keine Aktion) gesetzt. Man kann also sofort wieder eine neue Eingabe machen.
 Um sich mit der Funktion vertraut zu machen, sollte man das MD11380 \$MN_MONITOR_ADDRESS zunächst auf seinem Standardwert belassen. Man kann dann Daten schreiben, ohne Schaden anzurichten.
 Beispiele:
 MONITOR_INPUT_INT = 55AA
 MONITOR_INPUT_STROBE = 1
 => in MONITOR_DISPLAY_INT erscheint 55AA
 MONITOR_INPUT_REAL = 1.234
 MONITOR_INPUT_STROBE = 2
 => in MONITOR_DISPLAY_REAL erscheint 1.234

1.3 NC-Maschinendaten

Vorsicht!!!

Werden Daten auf unbekannte Adressen geschrieben, kann man auch das NCK-Systemprogramm zerstören! Das kann unvorhersehbare Folgen haben (Gefährdung von Maschine und Personen!). Wenn die Maschine und Anwesende eine solche Aktion unbeschadet überstehen, kann das Systemprogramm in der Regel durch Power off/on wiederhergestellt werden.

11398	AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE	EXP	B3
-	Verhalten des Axis-Var-Servers	BYTE	POWER ON
-			
-	-	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

11400	TRACE_SELECT	EXP	-
-	Aktivierung interner Trace-Funktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-	-	-	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Bitleiste zur Aktivierung interner Trace-Funktionen für NCK-Zeitmessungen, Analogausgabe von Variablen etc.

11405	TCI_TRACE_ACTIVE	EXP	-
-	Aktivierung der internen Task-Trace-Funktion	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Aktivierung der TCI-Schnittstelle für den NRKpro steuern. Dadurch werden die TCI- und Kerntask-Trace-Baugruppen aktiviert .

11410	SUPPRESS_ALARM_MASK	EXP, N06	D1,M3,K3,S1,V1,W1
-	Maske zur Unterstützung spezieller Alarmausgaben	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x108000	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 Hinweissalarm

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 Hinweissalarme.

Bit5:

Alarm 22071 "TO-Einheit %1 Werkzeug %2 Duplonr. %3 ist aktiv, aber nicht im aktiven Verschleißverbund". Der Alarm ist nur Hinweissalarm.

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 Hinweissalarm.

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 Hinweissalarme. 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 Hinweissalarme. Sie treten aufgrund einer Bedienhandlung 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:
Alarm 16945 "Kanal %1 Aktion %2<ALNX> wird bis zum Satzende verzögert".
Anmerkung: Der Alarm ist nur ein Hinweissalarm

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	DWORD	RESET
-			
-	-	0x0	0
-		0xFFFFFFFF	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 Startsperrung nicht gestartet werden" wird ausgegeben.
 Alarm 14005 "Programm kann wg. programmspezifischer Startsperrung 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 größer gleich 7 für "Synchronlauf nachführen" (Kopplungen)

11412	ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY	EXP, N01	D1
-	Alarmreaktion CHAN_NOREADY zulässig	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-			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.

1.3 NC-Maschinendaten

11413	ALARM_PAR_DISPLAY_TEXT	EXP, N01	D1
-	Alarmparameter als Textausgabe	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	0/0 M

Beschreibung: Ist das MD gesetzt, können statt Zahlen auch Texte als Alarmparameter ausgegeben werden.

11414	ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL	EXP, N01	D1
-	Das Löschen von NCSTART-Alarmen mit CANCEL	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	7/2 M

Beschreibung: Wenn dieses MD gesetzt ist, so werden die Alarmmeldungen mit Clear-Info=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.

11415	SUPPRESS_ALARM_MASK_2	EXP, N06	-
-	Maskierung von Alarmausgaben	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x8	-
-	-	-	7/2 M

Beschreibung: Maske zur Unterdrückung spezieller Alarmausgaben
 Bit gesetzt:entsprechender Alarm (Warnung) wird NICHT ausgelöst.
 Bit Hex.Bedeutung
 Wert
 =====
 =====
 0: 0x116773 "Kanal %1 Achse %3 ist Folgeachse. Die Achs-/Spindelsperren der Leitachsen sind unterschiedlich"
 1: 0x22100 "NCK-Batterie Warnschwelle erreicht"
 2101 "NCK-Batteriealarm"
 2102 "NCK-Batteriealarm"
 2: 0x42120 "NCK-Lüfteralarm" (unwirksam auf Baugruppen, die aufgrund ihrer Konstruktion einen Lüfter brauchen)
 3: 0x815120 "PowerFail: Pufferüberlauf anzeigen"
 4: 0x1015187 "Fehler beim Abarbeiten der PROGEVENT-Datei"
 5: 0x2015188 "Fehler beim Abarbeiten der Asup-Datei"
 6: 0x4026120 "\$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 \$MA_ESR_REACTION ist nicht gesetzt"
 26124 "\$AC_TRIGGER ausgelöst, aber Achse ist neutral, ESR ignoriert diese Achse"
 7: 0x8010724 "Software-Limit am Satzanfang verletzt"
 10734 "Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"
 10737 "WKS-Arbeitsfeldbegrenzung am Satzanfang verletzt"

8: 0x10014008 "WRITE-Befehl in /_N_EXT_DIR"
 10734 "Arbeitsfeldebegrenzung am Satzanfang verletzt"
 10737 "WKS-Arbeitsfeldebegrenzung am Satzanfang verletzt"

9: 0x20014006 "unzulässiger Programmname"

10: 0x4004006 "Maximale Anzahl der aktivierbaren Achsen ist überschritten"

11: 0x80016017 "LIFTFAST ignoriert diese Achse, da für aktuellen Achstyp nicht anwendbar"

12: 0x100022025 "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: 0x200022001 "Bremsrampe länger als Stop D -Zeit."
 22002 "Bremsrampe länger als Stop D -Zeit bei Getriebestufe %3 Grund %4"

14: 0x400016963 "Asup-Start wurde abgelehnt."

15: 0x800021751, "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: 0x1000017212 "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 Zwischen-speicherplatz %2 entnehmen"
 17216 "Kanal %1 Hand-WZ aus WZ-Halter %4 entnehmen und Hand-WZ %3 %2 einwechseln"

17: 0x2000016771 "Kanal %1 Satz %3 Folge-Achse %2 Überlagerte Bewegung nicht freigegeben"

18: 0x400004039 "Kanal %1 Achscontainer %2 weiterschalten nicht erlaubt: Kanal hat keine Containerachsen"

19: 0x800007204 "Der Compile-Zyklus %1 ist eine Vorab-Version"

20: 0x1000000 Dieses Bit ist RESET-wirksam. Damit können die SHOWALARM und SETVVDI 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: 0x20000026295 "Schutzbereich %1 wurde nur grob approximiert."

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	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Einstellung des Verhaltens des WRITE-Befehls beim Schreiben in das passive Filesystem

Bit 0 = 0:
 Die mit WRITE angelegte Datei wird persistent im Bereich USR angelegt (siehe \$MM_U_FILE_MEM_SIZE).
 Der mit WRITE geschriebene Satz wird sofort persistent, d.h. Power-Fail-sicher abgelegt.
 Mit dieser Einstellung verzögert sich der WRITE durch die Sicherung.

Bit 0 = 1:
 Die mit WRITE angelegte Datei wird persistent im Bereich USR angelegt (siehe \$MM_U_FILE_MEM_SIZE).
 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.

Bit 1: reserviert

11450	SEARCH_RUN_MODE	EXP, N01	K1,TE3,N4,H2,Z1			
-	Suchlauf Parametrierung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3F	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 Programmf Fortsetzung noch ein NC-Start notwendig ist, soll erst nach Asup-Ende angezeigt werden.

Bit 1 = 1
 Automatischer ASUP-Start nach Ausgabe der Aktionssätze (siehe auch MD11620 \$MN_PROG_EVENT_NAME). Der Alarm 10208 wird erst ausgegeben, wenn das Asup beendet ist.

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).

11460	OSCILL_MODE_MASK			N09	P5	
-	Mode-Maske für asynchrones Pendeln			DWORD	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

(Standardwert)

Die Pendelbewegung wird erst nach Erreichen der Anfahrposition gestartet.

11470	REPOS_MODE_MASK			EXP, N01	K1	
-	Repositioniereigenschaften			DWORD	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 Anfahrsatz 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 Anfahrsatz als Kommando-Achsen repositioniert.
- 7 Das Bit verändert das Verhalten des VDI-AXIN-Nahtstellen-Signals "Repos-Delay". Der Pegel von "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.

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-Time-runterbrechungen, 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.

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	255	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)

1.3 NC-Maschinendaten

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.			DWORD	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 :=
 Verhalten wie bis SW-Stand 6.4, d.h. Stopp während G331/G332 ist möglich.
 Bit 1.....15
 nicht belegt

11600	BAG_MASK			N01	K1,Z1	
-	Definiert das BAG Verhalten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M

Beschreibung: Das MD beschreibt die Wirkung der VDI-Signale auf die Kanäle einer BAG in Bezug auf ASUPs/Interruptroutinen.
 BitNr. Hexadez. Bedeutung bei gesetztem Bit
 Wert
 Bit0: 0x0 Normale Reaktion auf BAG-Signale in allen Kanälen der BAG (wie SW 3)
 Umschalten aller Kanäle in eine Programmbetriebsart bei Interrupt.

Bit0: 0x1 Keine Reaktion anderer BAG-VDI-Signale im Kanal, in dem eine Interruptbehandlung (ASUP) abläuft. (BAG-RESET, BAG-STOP. Einzelsatztype A und B, Betriebsartenwahl). Zusätzlich findet nur in den Kanälen eine interne Betriebsartenumschaltung, welche eine Interruptanforderung erhalten haben.

Bit1: 0x1 Es findet nur in den Kanälen eine interne Betriebsartenumschaltung statt, welche eine Interruptanforderung erhalten haben. Dies ist ähnlich zu Bit0, BAG-VDI-Signal wirken aber auf den Interrupt.

11602	ASUP_START_MASK	N01,-	K1,M3,TE3,TE7
-	Stoppgründe für ASUP ignorieren	DWORD	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 Einleesesperre aktiv ist, d. h. die Sätze des Asup-Programmes werden sofort eingewechselt und abgearbeitet. Damit wird das Maschinendatum IGNORE_INHIBIT_ASUP unwirksam. Das NCK Verhalten entspricht dem der Maschinendatenbelegung IGNORE_INHIBIT_ASUP= FFFFFFFF.
Bei nicht gesetztem Bit:
Das Asup wird intern angewählt, aber erst dann verarbeitet, wenn die Einleesesperre aufgehoben wird.
Die Belegung des Maschinendatum IGNORE_INHIBIT_ASUP wird ausgewertet.
Falls zusätzlich gilt: IGNORE_INHIBIT_ASUP = 0, dann wird ein Asup zwar intern sofort ausgelöst, die Sätze des Asup-Programms werden erst mit dem Aufheben der Einleesesperre eingewechselt.
Mit dem Auslösen des Asups wird die Bahn sofort gebremst (außer mit Option BLSYNC).
Im Asup-Programm wirkt ein erneutes Setzen der Einleesesperre.

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 nur 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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

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	DWORD	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 = 1Bei RET läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF, bei REPOS läuft die vom System bereitgestellte Routine

Bit1 = 1Bei REPOS läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF, bei RET läuft die vom System bereitgestellte Routine

Bit0 + Bit1 = 3Sowohl bei RET als auch bei REPOS läuft die anwenderspezifische Routine _N_ASUP_SPF

Bit2 = 1Der Anwenderasup _N_ASUP_SPF wird zu erst im _N_CMA_DIR gesucht

Korrespondiert mit:

MD11612 \$MN_ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL

Literatur:

/IAD/, "Inbetriebnahmeanleitung"

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 `$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 `$MN_PROG_EVENT_NAME` eingestellte Anwenderprogramm aufgrund eines mit `$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`

11640	ENABLE_CHAN_AX_GAP	N01, N11	K2
-	Kanalachslücken in <code>AXCONF_MACHAX_USED</code> werden erlaubt	DWORD	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

1.3 NC-Maschinendaten

\$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: Zyklusname 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	DWORD	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

11752	NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK	N09	-
-	Funktionen zum Mitschleppen	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x200	0
		0x210	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	DWORD	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	-
			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]

1.3 NC-Maschinendaten

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), (achs-spezifisch)

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...	0.00
		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), (achs-spezifisch)

12020	OVR_FEED_IS_GRAY_CODE	EXP, N10	V1,Z1
-	Bahnvorschub-Korrekturschalter Gray-codiert	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	-
		-	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...	0.00
		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	- - - 7/2 M

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...	0.00 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	- - - 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...	0.00	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	-	-	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	-	-	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			DWORD	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)

12100	OVR_FACTOR_LIMIT_BIN			EXP, N10	V1,B1,Z1	
-	Begrenzung bei binärkodiertem Korrektorschalter			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	1.2	0.0	2.0	7/2	M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum kann der Korrekturfaktor bei Verwendung der binärkodierten 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"

1.3 NC-Maschinendaten

12200	RUN_OVERRIDE_0	N01, N09	FBMA,V1,Z1
-	Fahrverhalten bei Override 0	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
			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.	-
			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.	-
			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 Verfahr taste 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.	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Festvorschubwerte:

JOG: Bei Aktivierung der Verfahr tasten 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.

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	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

12510	NCU_LINKNO			N01	B3	
-	NCU-Nummer in einem NCU-Verband			DWORD	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

12551	TIMEOUT_LINK_COMMUNICATION	EXP	-
s	Wartezeiten beim Start der Linkkommunikation.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	6	110.0, 60.0, 9.0, 60.0, 0.0, 0.0	110.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0
		1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0...	0/0
			M

Beschreibung: Beim NCK-Hochlauf werden Konfigurationsdaten zwischen den einzelnen NCUs ausgetauscht. Dazu müssen die NCUs zum Datenausgleich zeitlich synchronisiert werden. Das Maschinendatum legt Timeouts für den Datenaustausch fest. Bei Solutionline geschieht dies über die Profinetkommunikation. Im Hochlauf ist dies Standardethernetkommunikation, später IRT Kommunikation. Die einzelnen Elemente haben folgende Bedeutung:
 Element 0: Timeoutzeit für die erste Synchronisation zum Datenabgleich im Hochlauf
 Element 1: Timeoutzeit für die Synchronisation zum taktsynchronen Übergang in den zyklischen Betrieb
 Element 2: Timeoutzeit für ein nicht Realtimetelegramm im Hochlauf (nur bei Solutionline)
 Element 3: Timeoutzeit bis die Profinetsoftware in den Zustand 'Operate' gegangen ist (nur bei Solutionline)

12552	LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP	EXP	-
-	Maximale Schleifenanzahl für Synchronisierung des Link-Lebenszyklus.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	5000	-
			0/0
			M

Beschreibung: Während des NCK-Hochlaufs tritt die NCK zu einem bestimmten Zeitpunkt in die zyklische Ebene ein, das heißt, IPO- und Servo-Task beginnen zu arbeiten. Weichen im NCU-Linkverbund diese Zeitpunkte zu stark ab, erscheint der Alarm 280003. Mit der Erhöhung dieses Maschinendatums kann diese Wartezeit in IPO-Taktschritten erhöht werden.

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
\$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

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
 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
 \$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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

1.3 NC-Maschinendaten

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 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$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.

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
$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$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      $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.
```

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```


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      $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

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	...	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      $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"
```

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

```
MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
```


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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"

\$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
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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

1.3 NC-Maschinendaten

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 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
$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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"

\$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.

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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"

\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[1]="NC2_AX1"

Dieses Maschinendatum wird über NCU-Link verteilt.

Korrespondiert mit:

MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

1.3 NC-Maschinendaten

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 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[8]=CL1_SL1
 \$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1[0]="NC1_AX1"
 \$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...	-	-	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			DWORD	NEW CONF	
CTDE						
-	-	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.

12970	PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS	N10	-
-	Logische Start-Adresse der digitalen Eingangs-Adressen der PLC	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1023	0/0
-			M

Beschreibung: Logische Start-Adresse der digitalen Eingangs-Adressen der PLC
 Korrespondiert mit:
 MD12971 \$MN_PLC_DIG_IN_NUM

12971	PLC_DIG_IN_NUM	N10	-
-	Anzahl der digitalen Eingangs-Adressen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	64	1
-		1023	0/0
-			M

Beschreibung: Anzahl der digitalen Eingangs-Adressen ab der Startadresse
 Korrespondiert mit:
 MD12970 \$MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS

12974	PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS	N10	-
-	Logische Start-Adresse der digitalen Ausgangs-Adresse der PLC	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1023	0/0
-			M

Beschreibung: Logische Start-Adresse der digitalen Ausgangs-Adressen der PLC
 Korrespondiert mit:
 MD12975 \$MN_PLC_DIG_OUT_NUM

12975	PLC_DIG_OUT_NUM	N10	-
-	Anzahl der digitalen Ausgangs-Adressen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	48	1
-		1023	0/0
-			M

Beschreibung: Anzahl der digitalen Ausgangs-Adressen ab der Startadresse

12978	PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS	N10	-
-	Logische Start-Adresse der analogen Eingangs-Adresse der PLC	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1023	0/0
-			M

Beschreibung: Logische Start-Adresse der analogen Eingangs-Adressen der PLC
 Korrespondiert mit:
 MD12979 \$MN_PLC_ANA_IN_NUM

1.3 NC-Maschinendaten

12979	PLC_ANA_IN_NUM			N10	-	
-	Anzahl der analogen Eingangs-Adressen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1023	0/0	M

Beschreibung: Anzahl der analogen Eingangs-Adressen ab der Startadresse
 Korrespondiert mit:
 MD12978 \$MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS

12982	PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS			N10	-	
-	Logische Start-Adresse der analogen Ausgangs-Adressen der PLC			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1023	0/0	M

Beschreibung: Logische Start-Adresse der analogen Ausgangs-Adressen der PLC
 Korrespondiert mit:
 MD12983 \$MN_PLC_ANA_OUT_NUM

12983	PLC_ANA_OUT_NUM			N10	-	
-	Anzahl der analogen Ausgangs-Adressen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1023	0/0	M

Beschreibung: Anzahl der analogen Ausgangs-Adressen ab der Startadresse
 Korrespondiert mit:
 MD12982 \$MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS

13050	DRIVE_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	G2	
-	logische Antriebsadressen			DWORD	POWER ON	
-						
-	31	4100, 4140, 4180, 4220, 4260, 4300, 4340...	258	16383	7/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
 Logische E/A-Adressen der PROFIdrive-Antriebe am PROFIBUS/PROFINET. Eine Adresse wird einem Antrieb zugeordnet.
 Dieses MD stellt die Verbindung zur Beschreibung der PROFIBUS/PROFINET Konfiguration im SDB dar.
 Der Wert des MD ist der Adressindex, der mit HW-Konfig (SIMATIC Manager S7) vergebene logische E/A-Adresse des Antriebs.
 Beispiel:
 DRIVE_LOGIC_ADDRESS[1] = 272 (Dem Antrieb 1 ist die Basis-Adresse 272 zugeordnet.)
 Der SDB definiert die logische E/A-Adresse der Antriebe am PROFIBUS/PROFINET. Eine Adresse ist einem Antrieb bzw. einem Slave zugeordnet.
 Der Adressindex wird bei der Istwert- und Sollwertzuordnung verwendet (MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR[n], MD30110 \$MA_CTRL_OUT_MODULE_NR[n]).
 Anmerkung:
 MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR[0] und MD30110 \$MA_CTRL_OUT_MODULE_NR[0] einer Maschinenachse ist der gleiche Antrieb (E/A-Adresse) zuzuordnen. Jedem Antrieb bzw. Slave darf nur ein logischer Adressindex zugeordnet werden.

Der Index [n] des Maschinendatums hat folgende Codierung: [Antriebsindex]:
 Antrieb 1 -->n-=0
 Antrieb 2 -->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...	-	-	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
 201...203 = interner Typ
 Hinweise: 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.Parameter P922) eingestellt ist und die PZD-Projektierung passt nicht (s. Parameter P923, P915, P916). Die Prüfung auf Telegramm-Projektierungsfehler kann über das MD DRIVE_FUNCTION_MASK Bit15 abgeschaltet werden.
 Die SIEMENS-Telegrammtypen 1xx müssen im SINUMERIK-Kontext im 611U-Schnittstellen-Modus betrieben werden.

13070	DRIVE_FUNCTION_MASK		N04, N10	G2	
-	PROFIdrive-Erweiterungs-Funktionen		DWORD	POWER ON	
-					
-	31	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	-	-	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:Abschaltung der 611U-Beschreibungsdatei-Zwischenablage im NCK
 Bit 2:Abschaltung der axialen Parameterzugriffe Gebertreiber
 Bit 3:Abschaltung der axialen Parameterzugriffe Ausgangstreiber

1.3 NC-Maschinendaten

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 ab SW 6.3 neuen 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 4 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)

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	IAD,Kap.3
-	Diagnose Antriebskopplung	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- 7/2 M

Beschreibung:

13110	PROFIBUS_TRACE_ADDRESS	EXP	-
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace von E/A-Slots	DWORD	NEW CONF
-			
-	14	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

13114	PROFIBUS_TRACE_START_EVENT	EXP	-			
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace Triggerbedingung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	14	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x00000000	0x111ffff	2/2	M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
 Triggerbedingung wird bitweise projiziert
 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=1 und MD13114=0x0 die Aufzeichnung beginnt sofort
 Bei MD13113=1 und MD13114=0x1 die Aufzeichnung beginnt mit dem Steuerungshochlauf
 Bei MD13113=1 und MD13114=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...	0	16383	7/2	M
840dsl-72	13	6500, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	16383	7/2	M
840dsl-73	15	6500, 0, 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 Alarmer 200000ff usw.) sowie die Antriebs-Safety-Alarme 27900.
 Bedeutung der MD-Werte:
 0 = Alarmer/Warnungen werden sofort ausgewertet
 1 = Alarmer/Warnungen werden nicht ausgewertet
 2 = Alarmer 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 Antriebsalarmer verändert sich mit Einführung dieses MDs. Die Alarmer 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		DWORD	SOFORT	
-					
-	-	0x0909	-	-	7/2 M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET, speziell SINAMICS:
 Relevant für Diagnose Sinamics:
 Hinweis: Die Wirkung dieses MDs kann abhängig vom Wert in \$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS verdeckt sein.
 Maske zur Anzeige der Stör- und Warnpuffer von Sinamics-DOs
 Bit gesetzt: Alarmer dieser DO-Gruppe werden ausgegeben
 Bit nicht gesetzt: Alarmer 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

13200	MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE		N10, N09	M5	
-	Polaritätswechsel des Messtasters		BOOLEAN	POWER ON	
-					
-	2	FALSE, FALSE	-	-	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 zwar in der Variante des "zyklischen Messens" ohne Handshake.
 Dazu muss ein integrierter SINAMICS vorhanden sein, z.B. NCU 710. (Erst verfügbar, wenn SINAMICS das unterstützt).
 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/IAD		
s	Verzögerungszeit Taster-Auslenkung bis Erkennung		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	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 Übertragungsstrecke zwischen Taster-Auslenkung und Erkennung dieser Auslenkung in der Steuerung eingestellt. Der Messwert wird steuerungsintern um die Strecke korrigiert, die der Fahrbe-
 wegung während dieser Zeit vor der Messung entspricht (Modellierung).
 Sinnvoll ist nur die Einstellung von Werten bis zu max. 15 Lagereglertakten. Bei darüber hinaus gehenden Einstellwerten könnte die Modellierung ohnehin nicht mehr mit der erwarteten Genauigkeit arbeiten, deshalb wird in diesem Fall der eingegebene Wert softwareintern (ohne weitere Rückmeldung) auf 15 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	-	-	7/7	M

Beschreibung: Die Schaltposition des Messtasters wird um den Wert vorgezogen.
 Die Verschiebung wirkt nur bei simulierten Messtastern und MD13230=0.

13300	PROFISAFE_IN_FILTER		N01, N10, -	-		
-	F-Nutzdaten-Filter IN		DWORD	POWER ON		
-						
840dsl-71	16	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M
840dsl-72	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M
840dsl-73	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Filter zwischen F-Nutzdaten und \$INSE-Variablen
 Über das Maschinendatum: \$MN_PROFISAFE_IN_FILTER wird festgelegt, welche F-Nutz-Datenbits der PROFIsafe-Baugruppe zur weiteren Verarbeitung aus der F-Nutzdaten- Schnittstelle der PROFIsafe-Baugruppe in die NCK übernommen werden.

1.3 NC-Maschinendaten

Die gefilterten F-Nutzdatenbits werden NCK-intern zu einem lückenlosen Bitfeld dicht geschoben.

Über das Maschinendatum: \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN wird dann weiter festgelegt, in welche \$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|x|

\$INSE[n], x = nicht relevant

|0|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		DWORD	POWER ON		
-						
840dsl-71	16	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M
840dsl-72	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M
840dsl-73	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Filter zwischen \$OUTSE-Variablen und F-Nutzdaten
 Über Maschinendatum: \$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN wird festgelegt, welche \$OUTSE[n]-Variablen in die F-Nutzdatenbits der PROFIsafe-Baugruppe übertragen werden.

Über das Maschinendatum: \$MN_PROFISAFE_OUT_FILTER wird festgelegt, in welches F-Nutzdatenbit die jeweilige \$OUTSE[n]-Variable 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|x|

beispielhaft anliegender Wert in den \$OUTSE-Variablen, x = nicht relevant

|0|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|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.			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	1	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	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:

- \$MN_PROFISAFE_IN_ADDRESS [n]
- \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN [n]
- \$MN_PROFISAFE_IN_FILTER [n]
- \$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.

13303	PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK			N01, N10, -	-	
-	Freigabemaske der Verbindungen zu PROFIsafe-Ausgangs-Baugruppen.			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	1	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	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:

- \$MN_PROFISAFE_OUT_ADDRESS [n]
- \$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN [n]
- \$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

Der Maschinendatensatz [n] ist aktiv.

Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist aktiv.

1.3 NC-Maschinendaten

13304	PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK			N01, N10, -	-	
-	Aktivierung der Ersatzwertausgabe für PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	1	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	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 \$MN_PROFISAFE_IN_SUBS in die SPL-Eingangsdaten übertragen.
Die PROFIsafe-Verbindung [n] bzw. der Slot [n] ist passiv.

13305	PROFISAFE_IN_SUBS			N01, N10, -	-	
-	Ersatzwerte für passive Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	7/2	M
840dsl-72	48	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	7/2	M
840dsl-73	48	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Für passive Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen werden die im Maschinendatum parametrisierten Ersatzwerte an die über \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN[n] parametrisierten SPL-Eingänge (\$A_INSE) übertragen. Überschneiden sich die über \$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.

13308	PROFISAFE_IN_NAME			N01, N10, -	-	
-	Name der PROFIsafe-IN-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
840dsl-71	16	...	-	-	7/2	M
840dsl-72	48	...	-	-	7/2	M
840dsl-73	48	...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder PROFIsafe-IN-Verbindung kann ein Name zugeordnet werden. Wurde ein Name vergeben, wird dieser im Alarmtext anstelle der PROFIsafe-Adresse angezeigt.

13309	PROFISAFE_OUT_NAME			N01, N10, -	-		
-	Name der PROFIsafe-OUT-Verbindung			STRING	POWER ON		
-							
840dsl-71	16	...	-	-	7/2	M	
840dsl-72	48	...	-	-	7/2	M	
840dsl-73	48	...	-	-	7/2	M	

Beschreibung: Jeder PROFIsafe-OUT-Verbindung kann ein Name zugeordnet 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			DWORD	POWER ON		
SFCO							
-	4	0x0, 0x0, 0x0, 0x0	-	-	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 der letzten Änderung SI-NCK-MD			STRING	POWER ON		
-							
-	7		-	-	ReadOnly	M	

Beschreibung: Sicherheitstechnik-Anzeigedatum:
 Datum und Uhrzeit der letzten Konfigurationsänderung sicherheitsrelevanter NCK-Maschinendaten.
 Aufgezeichnet werden Änderungen der Maschinendaten, die in die Checksummen SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM eingerechnet werden.

13317	SAFE_GLOB_PREV_CONFIG			EXP, N01, N05, -	FBSI		
-	Daten der vorherigen Safety-Konfiguration			DWORD	POWER ON		
-							
-	11	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	ReadOnly	M	

Beschreibung: Zwischenspeicher zur Ablage vorheriger Safety-Konfigurationsdaten
 Index 0: Zustandsmerker der Änderungshistorie
 Index 1: vorheriger Wert Optionsdaten
 Index 2: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[0]
 Index 3: letzter Wert Optionsdaten vor Laden von Standarddaten

Index 4: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[0] vor Laden von Standarddaten
 Index 5: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[1]
 Index 6: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[1] vor Laden von Standarddaten
 Index 7: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[2]
 Index 8: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[2] vor Laden von Standarddaten
 Index 9: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[3]
 Index 10: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM[3] vor Laden von Standarddaten

13318	SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM		N01, N05, -	FBSI		
-	Ist-Prüfsumme NCK		DWORD	POWER ON		
-						
-	4	0, 0, 0, 0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Hier wird die nach POWER ON 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		DWORD	POWER ON		
-						
-	4	0, 0, 0, 0	-	-	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 Kommunikations-zyklus 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 M

Beschreibung: Zeigt das maximale Zeitraster an, in dem der OB40 zur F_DP-Kommunikation angestoßen wird.
 Der Wert ergibt sich aus dem Interpolatortakt und MD \$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.
 Es handelt sich um ein reines Anzeigedatum. Der Wert kann nicht verändert werden.

13330	SAFE_SDP_ENABLE_MASK	N01, N10, -	FBSI
-	Freigabemaske F_SENDDP-Kommunikationsbeziehungen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0x0 0xFFF 7/2 M

Beschreibung: Freigabemaske für die einzelnen F_SENDDP-Kommunikationsbeziehungen

13331	SAFE_SDP_ID	N01, N10, -	FBSI
-	Kennung der F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung	DWORD	POWER ON
-			
-	12	0, 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 SPL-Verbindung	STRING	POWER ON
-			
-	12	...	- 7/2 M

Beschreibung: Jeder SPL-Verbindung 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 SPL-Verbindung	BYTE	POWER ON
-			
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 3 7/2 M

Beschreibung: Über das Maschinendatum wird die Nummer der SPL-Verbindung eingestellt die mit diesem Datensatz parametrierung wird.
 Die Nummer der SPL-Verbindung ist gleichzeitig auch der Index für den Zugriff auf die Systemvariablen der Anwenderschnittstelle dieser SPL-Verbindung.
 Dies gilt für die folgenden Systemvariablen:
 - \$A_FSDP_ERR_REAC
 - \$A_FSDP_ERROR
 - \$A_FSDP_SUBS_ON

1.3 NC-Maschinendaten

- \$A_FSDP_DIAG

Beispiel: \$MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR[2] = 3 bedeutet, dass die Steuer- und Statusinformationen der 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	
-	Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

Beschreibung: Die in SIMATIC STEP 7 parametrisierte Anfangsadresse des Ein- und Ausgangsdatenbereichs, über den F_SENDDP dieser Kommunikationsbeziehung kommuniziert SIMATIC Baustein-Parameter: LADDR

13335	SAFE_SDP_TIMEOUT			N01, N10, -	FBSI	
s	Überwachungszeit F_SENDDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	12	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	
-						
840dsl-71	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064	7/2	M
840dsl-72	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Die Auswahl der zu übertragenden SPL-Signale \$A_OUTSE kann nur bereichsweise vorgenommen werden.
Format: 00 aaa bbb (dezimal) 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 MD SAFE_SDP_FILTER[0] ausgewählten F_SENDDP-Nutzdaten übertragen.

13337	SAFE_SDP_FILTER			N01, N10, -	FBSI	
-	F-Nutzdatenfilter zwischen \$A_OUTSE und F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0x0	0xFFFF	7/2	M

Beschreibung: Die über MD \$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			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	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			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0xFFF	7/2	M

Beschreibung: Freigabemaske für die einzelnen F_RECVDP-Kommunikationsbeziehungen

13341	SAFE_RDP_ID			N01, N10, -	FBSI	
-	Kennung der F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	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 SPL-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
-	12	...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Jeder SPL-Verbindung 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	
-	Zuordnung SPL-Verbindung zu Systemvariablen			BYTE	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

Beschreibung: Über das Maschinendatum wird die Nummer der SPL-Verbindung eingestellt die mit diesem Datensatz parametrisiert wird.

Die Nummer der SPL-Verbindung ist gleichzeitig auch der Index für den Zugriff auf die Systemvariablen der Anwenderschnittstelle dieser SPL-Verbindung.

Dies gilt für die folgenden Systemvariablen:

- \$A_FRDP_SUBS
- \$A_FRDP_ERR_REAC

1.3 NC-Maschinendaten

- \$A_FRDP_ERROR
- \$A_FRDP_SUBS_ON
- \$A_FRDP_ACK_REQ
- \$A_FRDP_DIAG
- \$A_FRDP_SENDDDP

Beispiel: \$MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR[2] = 3 bedeutet, dass die Steuer- und Statusinformationen der SPL-Verbindung die über Datensatz 2 parametrisiert wird, in den Systemvariablen mit dem Feldindex 3 zu finden sind.

13344	SAFE_RDP_LADDR			N01, N10, -	FBSI	
-	Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_RECVDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

Beschreibung: Die in SIMATIC STEP 7 parametrisierte Anfangsadresse des Ein- und Ausgangsdatenbereichs, über den F_RECVDP dieser Kommunikationsbeziehung kommuniziert SIMATIC Baustein-Parameter: LADDR

13345	SAFE_RDP_TIMEOUT			N01, N10, -	FBSI	
s	Überwachungszeit F_RECVDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	12	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	
-						
840dsl-71	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064	7/2	M
840dsl-72	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

Beschreibung: Die Auswahl der zu versorgenden SPL-Signale \$A_INSE kann nur bereichsweise vorgenommen werden.
Format: 00 aaa bbb (dezimal) 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 MD 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			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	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 MD \$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			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	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			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	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 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.

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)

1.3 NC-Maschinendaten

14508	MAXNUM_USER_DATA_FLOAT			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (FLOAT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der NC/PLC Anwenderdaten vom Typ FLOAT

14510	USER_DATA_INT			N03	P3	
-	Anwenderdatum (INT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	M

Beschreibung: Anwenderdatum, wird in der NCK-PLC-Nahtstelle abgelegt, und kann vom PLC-Anwender bereits im Hochlauf der PLC aus dem DB20 gelesen werden.

14512	USER_DATA_HEX			N03	P3	
-	Anwenderdatum (HEX)			DWORD	POWER ON	
-						
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0FF	7/2	M

Beschreibung: Anwenderdatum, wird in der NCK-PLC-Nahtstelle abgelegt, und kann vom PLC-Anwender bereits im Hochlauf der PLC aus dem DB20 gelesen werden.

14514	USER_DATA_FLOAT			N03	P3	
-	Anwenderdatum (FLOAT)			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	32	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-3.40e38	3.40e38	7/2	M

Beschreibung: Anwenderdatum, wird in der NCK-PLC-Nahtstelle abgelegt, und kann vom PLC-Anwender bereits im Hochlauf der PLC aus dem DB20 gelesen werden.

14516	USER_DATA_PLC_ALARM			N03	A2,P3	
-	Anwenderdatum (HEX)			BYTE	POWER ON	
-						
-	248	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/0	M

Beschreibung: Anwenderdatum. Wird in der NCK-PLC-Nahtstelle abgelegt und kann vom PLC-Basissystem ausgewertet werden (z. Zt. für Software-PLC 2xx).

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,FBW		
-	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 \$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 \$MN_TCA_CYCLE_NAME einen Leerstring, ist die Ersetzung deaktiviert (Voreinstellung).

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).

17200	GMMC_INFO_NO_UNIT		EXP	K1		
-	globale HMI Info (ohne physikalische Einheit)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	16	3., 4., 3., 1., 0., 0., 0., 0...	-	-	0/7	M

Beschreibung: Die globalen Anzeigemaschinendaten

- \$MMD_DISPLAY_RESOLUTION
- \$MMD_DISPLAY_RESOLUTION_INCH
- \$MMD_SPIND_DISPLAY_RESOLUTION
- \$MMD_MA_COORDINATE_SYSTEM

werden von HMI in den MD17200 \$MN_GMMC_INFO_NO_UNIT[0] bis MD17200 \$MN_GMMC_INFO_NO_UNIT[3] abgelegt. Damit kann von NCK aus auf diese Anzeigemaschinendaten zugegriffen werden.

1.3 NC-Maschinendaten

17201	GMMC_INFO_NO_UNIT_STATUS	EXP	K1
-	globale HMI Statusinfo (ohne physikalische Einheit)	BYTE	POWER ON
-			
-	16	1, 1, 1, 1, 0, 0, 0...	-
-			0/7 M

Beschreibung: Wert 0: Eintrag nicht belegt
 Wert 1: Eintrag belegt

17400	OEM_GLOBAL_INFO	A01, A11	-
-	OEM Versionsinformation	STRING	POWER ON
-			
-	5		-
-			7/2 M

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	FBW
-	Maximale Anzahl von Ersatzwerkzeugen.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			32 7/2 M

Beschreibung: Nur mit aktiver Funktion Werkzeugverwaltung von Bedeutung:
 Nur mit aktiver Funktion Werkzeugverwaltung (WZMG) oder Werkzeugüberwachungsfunktion (WZMO) von Bedeutung
 0: Die Anzahl der Ersatzwerkzeuge nicht überwacht wird.
 1: Zu einem Bezeichner darf es genau ein Ersatzwerkzeug geben.
 Das Datum beeinflusst den Speicherbedarf nicht! Es dient lediglich der Überwachung.
 Korrespondiert mit:
 MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK,
 MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK

17510	TOOL_UNLOAD_MASK	N09	FBW
-	Verhalten der Werkzeugdaten beim Entladen	DWORD	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.BitwertHEXBedeutung
 0 0 WZ-Status 'aktiv' bleibt unverändert.
 1 0x1WZ-Status 'aktiv' wird gelöscht (\$TC_TP8, Bit 0).
 1 0WZ-Status 'war im Einsatz' bleibt unverändert.
 1 0x2WZ-Status 'war im Einsatz' wird gelöscht (\$TC_TP8, Bit 7)
 2 0WZ-Parameter \$TC_TP10 bleibt unverändert.
 1 0x4WZ-Parameter \$TC_TP10 wird auf den Wert Null gesetzt. D.h. die WZ-Ersatz-Wechselstrategie wird rückgesetzt.
 3 0WZ-Parameter \$TC_TP11 bleibt unverändert.
 1 0x8WZ-Parameter \$TC_TP11 wird auf den Wert Null gesetzt. D.h. die Zuordnung zur WZ-Untergruppe wird aufgelöst.

17515	TOOL_RESETMON_MASK		N09	-		
-	Verhalten der Werkzeugdaten bei RESETMON		DWORD	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	FBW	
-	neues Werkzeug anlegen: Datenvorbelegung			DWORD	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 Dateninkonsistenzprobleme 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	FBW	
-	Werkzeug-Datenänderung für HMI kennzeichnen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x1F	0	0x1F	7/2	M

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-Datenänderungs-dienst nicht berücksichtigt

Bit-Nr.: 3 Bitwert: 1 hexadezimaler Wert: 'H8'
 Bedeutung: Wertänderungen der Magazin-Daten werden im WZ-Datenänderungs-dienst 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			DWORD	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	M

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
          ; (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.Bsp. 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	10, 0, 0	0	300	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	DWORD	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 Fahr Anforderung besteht (default).

Bit 0 == 1:

Die VDI-Signale Fahrbefehl + / Fahrbefehl - werden nur ausgegeben, wenn die Achse tatsächlich fährt.

18000	VDI_UPDATE_IN_ONE_IPO_CYCLE		EXP, N01	P3	
-	Aktualisierung der PLC-Nahtstelle		BOOLEAN	POWER ON	
-					
-	-	FALSE	-	-	0/0 M

Beschreibung: 1: vollständiges Lesen/Schreiben der VDI-Nahtstelle in einem Interpolationsstakt
 0: vollständiges Lesen/Schreiben der VDI-Nahtstelle in zwei Interpolationsstakten

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.

18040	VERSION_INFO		N05	IAD	
-	Version		STRING	POWER ON	
-					
840dsl-71	4	840DSL-71	-	-	ReadOnly M
840dsl-72	4	840DSL-72	-	-	ReadOnly M
840dsl-73	4	840DSL-73	-	-	ReadOnly M

Beschreibung: Versionskennungen der Systemsoftware

18042	CC_VERSION_INFO		N05	IAD	
-	Compile-Zyklus Version		STRING	POWER ON	
-					
-	10	...	-	-	7/2 M

Beschreibung: Versionskennungen der Compile-Zyklen

18050	INFO_FREE_MEM_DYNAMIC		N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien dynamischen Speichers		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	1048576	-	-	ReadOnly M

Beschreibung: Das Datum dient zur

- herstellereitigen Vorbelegung der Speichergröße [Bytes], die dem Anwender nach Kaltstart pro Kanal zur Verfügung steht.
- Anzeige des verfügbaren dynamischen Speichers [Bytes]

Das Datum kann nicht beschrieben werden.

Der Inhalt des Datums gibt an, wieviel ungepufferter Speicher für die Vergrößerung ungepufferter 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:

- 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 statischen Speichers	DWORD	POWER ON
-			
-	-	2097152	-
			ReadOnly M

Beschreibung:

Für PowerLine Steuerungsmodelle gilt:
 Ausgabe des verfügbaren gepufferten Speichers im passiven File-System [Bytes]
 Das Datum kann nicht beschrieben werden.
 Der vorbelegte Wert gibt an, wieviel Bytes mindestens frei sind für den Anwender, wenn NCK mit 'Kaltstart' hochläuft.
 Der Inhalt des Datums gibt an, wieviel batteriegestützter Speicher für das passive Filesystem zum Hochlaufzeitpunkt zur Verfügung steht.
 Nach einen ungepufferten Hochlauf ist der maximal verfügbare Speicherplatz im Filesystem abzulesen.
 Werden MD geändert, die den Bedarf an gepufferten Speicher beeinflussen (z.B. MM_NUM_GUD_VALUES_MEM, MD38000 \$MA_MM_ENC_COMP_MAX_POINTS), so verändert sich dadurch die Größe des für das passive Filesystem verfügbaren Speichers, da die Speichergröße, die dem passiven Filesystem zugeteilt wird, aus MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED abzüglich aller anderen gepufferten Anwenderdaten besteht.
 (siehe auch Doku zu MD18350 \$MN_MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM)

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.

D.h. falls der Ausgangswert von MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED zu klein ist, wird der Wert automatisch vergrößert.

Für SolutionLine Steuerungsmodelle gilt:

Das Datum reserviert den verfügbaren Speicher für die Daten, die nicht passives Filesystem sind.

(Die Größendimensionierung des passiven Filesystems erfolgt über das MD18350 \$MN_MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM[0].)

Maschinendaten zur Einstellung des aktiven Filesystems (Werkzeuge, GUDs, ...) 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.

18072	INFO_FREE_MEM_CC_MD	EXP, N01, N05	-
-	Anzeige freier Speicher CC-MD-Speicher	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	ReadOnly M

Beschreibung: Ausgabe des verfügbaren Speichers für Compile Cyclen-MD's [Bytes]
Das Datum kann nicht beschrieben werden.

18074	MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ	N02, N09	/FBW/, "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	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Max. Anzahl Werkzeughalter pro TOA	DWORD	POWER ON
-			
-	-	16	1 128 7/2 M

Beschreibung: Maximale Anzahl definierbarer Werkzeughalter pro TO-Bereich.

1.3 NC-Maschinendaten

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 Magazinzwischenpeicher bis zu 14 Plätze der Art 'Werkzeughalter'/'Spindel' definiert werden.

Zusätzlich können weitere 6 Greifer, o.ä. definiert werden.

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	/FBW/, "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	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"			
-	Max. Anzahl Magazine in der Distanztabelle eines Magazinplatzes	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	32	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.

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.

1.3 NC-Maschinendaten

18078	MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES	N02, N09	/FBW/, "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 '\$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	/FBW/, "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)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	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
 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	FBW,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

18084	MM_NUM_MAGAZINE	N02, N09	FBW
-	Anzahl der Magazine, die NCK verwalten kann (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3	0
-		32	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

1.3 NC-Maschinendaten

18086	MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION	N02, N09	FBW			
-	Anzahl der Magazinplätze, die NCK verwalten kann (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	30	0	600	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 (=Vorbesetzung). 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	FBW			
-	Anzahl der OEM-Magazindaten (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

Beschreibung: Anzahl der Magazindaten (vom Typ Integer), die dem Anwender oder Compilezyklus zur Verfügung stehen.
 Mit diesem Maschinendatum erhöht sich der Bedarf an gepuffertem Speicher um $\text{sizeof(int)} * \text{max. Anzahl Magazine}$.
 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			
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Es darf nur mit Standardvorbesetzung gearbeitet werden.

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Array-index n kann die Werte 0 bis Wert des MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM annehmen.

Die möglichen Werte des MD = 1, 2, 3, 4, 5 und 6 stehen für die NC-Sprachtypen BOOL, CHAR, INT, REAL, STRING und AXIS. Der Typen FRAME kann hier nicht definiert werden. Der Typ STRING kann max. 31 Zeichen lang sein. Beispiel:

MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM=1

MD18091 \$MN_MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM=5

Dann kann für den Parameter \$TC_MAPC1 = "AnwenderMagazin" programmiert werden.

Verwendet wird gepufferter Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung kann - muss aber nicht - zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers führen.

korrespondierend mit:

MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM

MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE

18092	MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM		N02, N09	FBW		
-	Anzahl der OEM-Magazinplatzdaten		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	10	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		
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Es darf nur mit der Standardvorbereitung gearbeitet werden.

Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Array-index n kann die Werte 0 bis Wert des MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM annehmen.

Die möglichen Werte des MD = 1, 2, 3, 4 und 6 stehen für die NC-Sprachtypen

1 BOOL,

2 CHAR,

3 INT,

4 REAL und

6 AXIS

Der Typ STRING ist hier explizit nicht möglich. Der Wert 5 wird wie 2 behandelt. Der Typ FRAME kann hier nicht definiert werden.

Beispiel:

MD18090 \$MN_MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM=1

MD18091 \$MN_MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM=2

Dann kann für den Parameter \$TC_MPCC1 = "AnwenderMagazinplatz" programmiert werden.

Verwendet wird gepufferter Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung kann - muss aber nicht - zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers führen.

1.3 NC-Maschinendaten

Korrespondierend mit:
MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOG_PARAM

18094	MM_NUM_CC_TDA_PARAM			N02, N09	H2	
-	Anzahl der OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	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	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Es darf nur mit der Standardvorbesetzung gearbeitet werden. Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Array-index n kann die Werte 0 bis Wert des MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM annehmen.

Die möglichen Werte des MD = 1, 2, 3, 4, 5 und 6 stehen für die NC-Sprachtypen

- 1 BOOL,
- 2 CHAR,
- 3 INT,
- 4 REAL,
- 5 STRING und
- 6 AXIS.

Der Typen FRAME kann hier nicht definiert werden. Der Typ STRING kann max. 31 Zeichen lang sein.

Beispiel:

MD18094 \$MN_MM_NUM_CC_TDA_PARAM=1
MD18095 \$MN_MM_TYPE_CC_TDA_PARAM=5

Dann kann für den Parameter \$TC_TPC1 = "AnwenderSchneide" programmiert werden.

Verwendet wird gepufferter Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung kann - muss aber nicht - zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers führen.

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	10	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	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Es darf nur mit der Standardvorbesetzung gearbeitet werden.
 Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Array-index n kann die Werte 0 bis Wert des MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM annehmen.
 Die möglichen Werte des MD = 1, 2, 3, 4 und 6 stehen für die NC-Sprachtypen
 1 BOOL,
 2 CHAR,
 3 INT,
 4 REAL und
 6 AXIS.
 Der Typ STRING kann hier explizit nicht verwendet werden, Wert 5 wird wie 2 behandelt.
 Der Typ FRAME kann hier nicht definiert werden
 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 Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung kann - muss aber nicht - zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers führen.
 Korrespondierend mit:
 MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18098	MM_NUM_CC_MON_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Überwachungsdaten pro Werkzeugs für Compilezyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	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.

1.3 NC-Maschinendaten

Korrespondierend mit:
 MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
 MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

18099	MM_TYPE_CC_MON_PARAM	N02, N09	FBW			
-	Typ der OEM-Monitor Daten (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M

Beschreibung: Es darf nur mit der Standardvorbesetzung gearbeitet werden.
 Hiermit können den Parametern individuell Typen zugewiesen werden. Der Array-index n kann die Werte 0 bis Wert des MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM annehmen.
 Die möglichen Werte des MD = 1, 2, 3, 4 und 6 stehen für die NC-Sprachtypen
 1 BOOL,
 2 CHAR,
 3 INT,
 4 REAL und
 6 AXIS.
 Der Typ FRAME kann hier nicht definiert werden.
 (Der Typ STRING ist hier explizit nicht möglich; der Wert 5 wird wie Wert 2 behandelt).
 Beispiel:
 MD18098 \$MN_MM_NUM_CC_MON_PARAM=1
 MD18099 \$MN_MM_TYPE_CC_MON_PARAM=2
 Dann kann für den Parameter \$TC_MOPC1 = "AnwenderSchneide" programmiert werden.
 Verwendet wird gepufferter Arbeitsspeicher. Eine Wertänderung kann - muss aber nicht - zu einer Rekonfiguration des gepufferten Speichers führen.
 Korrespondierend 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			
-	Werkzeugkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	30	0	1500	7/2	M

Beschreibung: Legt die Anzahl der Werkzeugschneiden in einen TO-Bereich 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.
 Bsp.:
 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	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

Beschreibung: Mit dem MD wird die 'flache D-Nummernverwaltung' aktiviert.
 Über einzelne Werte kann die Art der D-Programmierung bestimmt werden;

- direkte oder
- indirekte Programmierung.

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 nicht gesetzt ist; d.h. es darf nicht gleichzeitig die Werkzeugverwaltungsfunktion aktiv sein.

Wert: Bedeutung

0: keine 'flache D-Nummernverwaltung' aktiv
 1: D-Nummern werden direkt und absolut programmiert
 Werte 2, 3 bisher nicht freigegeben

18104	MM_NUM_TOOL_ADAPTER			N02, N09	W1	
-	WZ-Adapter im TO-Bereich (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	-1	-1	600	7/2	M

Beschreibung: Anzahl der Werkzeug-Adapter im TO-Bereich.
 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.Bsp. mehreren Magazinplätzen zugeordnet werden.

1.3 NC-Maschinendaten

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

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 ungepuffer-tem 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:

MD19105 \$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)			DWORD	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.

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

18114	MM_ENABLE_TOOL_ORIENT	N02, N09	W1, F2
-	Werkzeugschneiden Orientierung zuordnen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		3	7/2 M

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=m des Werkzeugs T=n wird der Systemparameter \$TC_DPV[n, m] zugeordnet, mit dessen Hilfe eine von 6 möglichen Werkzeugorientierungen in positive bzw. negative Koordinatenrichtung definiert werden kann.

Wert = 2:

Jeder Werkzeugschneide D=m des Werkzeugs T=n werden zusätzlich zum Systemparameter \$TC_DPV[n, m] die weiteren drei Systemparameter \$TC_DPV3[n, m], \$TC_DPV4[n, m] und \$TC_DPV5[n, m] zugeordnet, mit deren Hilfe eine beliebige räumliche Werkzeugorientierung definiert werden kann.

T, D sind die NC-Adressen T und D, mit denen der Werkzeugwechsel bzw. die Werkzeuganwahl und die Korrekturanwahl programmiert werden.

Wert = 3:

Jeder Werkzeugschneide D=m des Werkzeugs T=n werden zusätzlich zu den Systemparametern \$TC_DPV[n, m] und \$TC_DPV3 - \$TC_DPV5 die weiteren drei Systemparameter \$TC_DPVN3[n, m], \$TC_DPVN4[n, m] und \$TC_DPVN5[n, m] zugeordnet, mit deren Hilfe ein Vektor (Normalenvektor) definiert werden kann, der vorzugsweise senkrecht auf der Werkzeugorientierung steht. Gegenbenfalls 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. 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)

1.3 NC-Maschinendaten

18120	MM_NUM_GUD_NAMES_NCK	N02	S7			
-	Anzahl der globalen Anwendervariablen-Namen (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	60	60	32000	7/2	M

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			
-						
-	-	196	136	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)

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 Teileprogrammsspeicher 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	
-						
-	-	410	410	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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)

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 Dateien für maschinenbezogene Schutzbereiche (SRAM)		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	10	7/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum gibt an, wieviele Bausteine für in der NCK verfügbare Schutzbereiche angelegt werden.

Es wird gepufferter Speicher verwendet.

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

Literatur:

/FB/, A3, "Achsüberwachungen, Schutzbereiche"

18200	MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM		N02, N09	FBW		
-	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).

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	FBW		
-	Typ der Siemens-OEM-Magazindaten (SRAM)		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	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.
 Typ der durch MD18200 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM projektierten magazin-spezifischen Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

Typ	Wert des Maschinendatums

BOOL	1
CHAR	2
INT	3
REAL	4
STRING	5 (erlaubt Bezeichner bis maximal 31 Zeichen)
AXIS	6
FRAME	nicht definiert

Siehe auch: MD18200 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM, MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18202	MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM		N02, N09	FBW		
-	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 Anwenderspeicher

18203	MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM		N02, N09	FBW		
-	Typ der Siemens-OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	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.
 Typ der durch MD18202 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM projektierten magazin-platzspezifischen Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind:

1.3 NC-Maschinendaten

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

Siehe auch: MD18202 \$MN_MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM, MM_NUM_MAGLOC
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18204	MM_NUM_CCS_TDA_PARAM	N02, N09	FBW
-	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	FBW
-	Typ der Siemens-OEM-Werkzeugdaten (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1
		6	2/2 M

Beschreibung: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit2=1 ('H4') gesetzt ist: Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18204 \$MN_MM_NUM_CCS_TDA_PARAM projizierten 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 (erlaubt Bezeichner bis maximal 31 Zeichen)
 AXIS 6
 FRAME nicht definiert

Siehe auch: MD18204 \$MN_MM_NUM_CCS_TDA_PARAM, MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18206	MM_NUM_CCS_TOA_PARAM	N02, N09	FBW
-	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	FBW
-	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: Nur, wenn MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, Bit2=1 ('H4') gesetzt ist:
 Anwender- bzw. OEM-Daten in der Werkzeugverwaltung.
 Typ der durch MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM projizierten 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

Siehe auch: MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18208	MM_NUM_CCS_MON_PARAM	N02, N09	FBW
-	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	FBW	
-	Typ der Siemens-OEM-Monitor Daten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	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.
 Typ der durch MD18208 \$MN_MM_NUM_CCS_MON_PARAM projektierten überwachungs-spezifischen Siemens-Anwenderdaten.
 Jeder Parameter kann mit einem eigenen Typ versehen werden. Zulässige Typen sind

Typ (siehe Typen der NC-Sprache)	Wert des Maschinendatums

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

Siehe auch: MD18208 \$MN_MM_NUM_CCS_MON_PARAM, MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
 Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher

18210	MM_USER_MEM_DYNAMIC			EXP, N02	S7	
-	Anwenderspeicher im DRAM [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	9000	0	131072	7/2	M

Beschreibung: Der in der NC physikalisch vorhandene D-RAM wird vom System und vom Anwender gemeinsam genutzt.
 Mit MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC wird die Größe des dem Anwender zur Verfügung stehenden D-RAM festgelegt. Die Eingabegrenzen sind von der Hard- und Softwarekonfiguration der CNC abhängig.
 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 hier erheblich Speicher.
 Jede aktivierte Achse benötigt hiervon Speicher.
 Wieviel genau das ist, hängt allerdings wesentlich vom Steuerungsmodell und Software-Version ab.

Die einstellbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab. Nach ungepuffertem Hochlauf von NCK bzw. nach Löschen des Speichers 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.

(Siehe die Beschreibung zu MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC).

Wenn ein zu großer Wert eingestellt wird (in dem Sinn, dass auf der Speicherkarte

nicht der geforderte Speicher zur Verfügung steht), so reagiert NCK beim nächsten NCK-Reset/Power on mit der automatischen Reduzierung des Maschinendatenwertes auf den maximal möglichen Wert, den die Hardware erlaubt.

Auf diesen Vorgang wird mit dem (Hinweis-)Alarm 6030 hingewiesen. Das entspricht einem legalen Verhalten von NCK und ist kein Fehlverhalten.

Die wesentliche Bedeutung des Maschinendatums ist, nicht den gesamten Speicher für den Anwender freizugeben. Denn der gesamte Speicher teilen das System und der Anwender. Für zukünftige Entwicklungen von NCK wird ein Teil des physikalisch vorhandenen Speichers reserviert.

Den maximal auf der Hardware verfügbaren Speicher kann man ermitteln, indem man den Wert des Datums so groß wählt, dass nach dem folgenden Warmstart der Hinweisalarm 6030 darauf hinweist, dass nun der maximal verfügbare Speicher zur Verfügung steht. Applikationen, die den maximal verfügbaren Speicher in Anspruch nehmen, werden mit großer Wahrscheinlichkeit bei einer SW Umrüstung auf eine neuere NCK-Version Speicherprobleme bekommen.

Unter- und Obergrenze sind nicht notwendig. Die SW lehnt Werte außerhalb des zulässigen Bereichs ab, bzw. stellt dann passende Werte automatisch ein.

(Siehe dazu auch den Hinweis-'Alarm' 6030.)

Die im dynamischen Speicher liegenden Daten werden nicht gepuffert.

Hinweis:

Die Systemsoftware vergleicht beim Hochlauf die Summe aller Anforderungen vom dynamischen Speicher mit dem Wert im MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC. Übersteigt der beanspruchte Speicher die über dem MD eingestellte Speicherkapazität, so wird Alarm 6000 "Speicheraufteilung erfolgte mit Standard-Maschinendaten" ausgegeben. Der Alarm 6030 "Anwenderspeicherlimit wurde angepasst" wird ausgegeben, wenn die Steuerung während des Hochlaufs feststellt, dass die durch MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC geforderte Speicherkapazität größer dem physikalischen Speicher ist.

Korrespondiert mit:

Der verfügbare dynamische Speicher kann dem MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC (Anzeigedatum des freien dynamischen Speichers) entnommen werden.

18220	MM_USER_MEM_DPR	EXP, N02	-
-	Anwenderspeicher im DUAL-PORT-RAM (DPR)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - - 0/0 M

Beschreibung: In bisherigen Softwareständen ist die Funktionalität nicht enthalten.

18230	MM_USER_MEM_BUFFERED	N02	S7
-	Anwenderspeicher im SRAM	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0 22200 7/1 M

Beschreibung: Gepuffertter Anwenderspeicher (in kB)

In diesem Speicherbereich liegen verschiedene Arten von Anwenderdaten

1.3 NC-Maschinendaten

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 (Batterie,...), bzw. der Init-Schalter an der Steuerung korrekt eingestellt ist).

D.h. sie stehen nach dem Wiedereinschalten unverändert zur Verfügung.

Bei Steuerungsmodellen ohne Pufferungsbatterie (z.Bsp. 802S,...) gibt es in der Regel die Möglichkeit, per Bedienung die Daten gezielt zu sichern, so dass sie nach dem nächsten Einschaltvorgang wieder zur Verfügung stehen. Die einstellbaren Werte hängen von der Hard- und Software-Konfiguration ab. Die eingestellten Werte sind auf minimalen Speicherausbau des jeweiligen Steuerungsmodells ausgelegt.

Hardwaremäßig stehen 256, 512 bzw. 2000, 4000 kB an gepuffertem Speicher zur Verfügung.

Von diesem physikalisch vorhandenen Speicher werden für interne Zwecke ca. 30kB beansprucht. D.h. über das Datum sind ca. 226, 482, 1970, 3970 kB Anwenderspeicher einstellbar.

Nachdem sich alle NCK-Funktionen entsprechend den jeweiligen Maschinendatenwerten 'ihren' Speicher genommen haben, wird der Rest des Speichers dem Teileprogramm Speicher zugeschlagen. In der Regel wird dem Anwender so mehr Teileprogramm Speicher zur Verfügung stehen, als im Verkaufsprospekt zugesichert wird. Dieses 'Mehr' kann allerdings von Version zu Version unterschiedlich sein.

Wenn es für ein Steuerungsmodell verschiedene Möglichkeiten der Speicherbestückung gibt, dann muss möglicherweise beim Einsatz der größeren Speichervariante das Datum entsprechend vergrößert werden.

Siehe dazu die Bedeutung von MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEM_STATIC

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

18231	MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF	N02	-
-	Technologie für die Datenpufferung	DWORD	POWER ON
-			
-	3	1, 1, 1	0 1 ReadOnly M

Beschreibung: Art der verwendeten Technologie zur Datenpufferung
 Wert = 0 nur SRAM Speicher
 Wert = 1 SRAM und Flash-/Disk Speicher
 Falls der Wert = 1 ist, dann siehe auch MD18232
 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM
 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, ...).

dieser Wert muss mit dem Wert von MD11292 \$MN_DRAM_FILESYST_CONFIG konsistent sein

Wert 0 bedeutet, dass \$MN_DRAM_FILESYST_CONFIG die Bits 'H22' nicht gesetzt haben darf.

Wert 1 bedeutet, dass \$MN_DRAM_FILESYST_CONFIG die Bits 'H22' gesetzt haben muss.

18232	MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM	N02	-
-	System: Logdateigröße im SRAM [kB]	DWORD	POWER ON
-			
-	3	200, 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 Filesystem 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

2 Puffer für Datenänderungen des Hauptlaufs (speziell 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	-
		-	7/2
			M

Beschreibung:

Das Datum ist nur von Bedeutung, falls MD18231

\$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF = 1 ist

Der vorbelegte Wert sollte nur verändert werden, wenn die Anlage in einem Umfeld betrieben wird,

1.3 NC-Maschinendaten

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.

18234	MM_MEMORY_CONFIG_MASK	EXP, N02	-			
-	Einstellung der Sicherung persistenter Daten des akt. Filesystems	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x00	0x00	0x01	2/2	M

Beschreibung: Bit 0 ist definiert für \$MN_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF[1]=1. Wenn die durch \$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	96	ReadOnly	M

Beschreibung: Größe des gepufferten Speichers für 'Einstelldaten für Zyklen und Anzeige' [kB]

18240	MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Hash-Tabellengröße für LUD (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	37	11	107	0/0	M

Beschreibung: Legt die Größe der Hash-Tabelle für lokale Anwenderdaten (LUD) fest. Der eingegebene Wert muss eine Primzahl sein. Die Einstellung erlaubt die Optimierung von

- Interpreter-Laufzeit (kleiner Wert = größere Laufzeit) und
- Speicherbedarf (kleiner Wert = weniger Speicher).

Mit größerer Tabelle wird für die interne Entschlüsselung der Variablen eine geringere Anzahl von Dekodiervorgängen benötigt, was eine kürzere Interpreter-Laufzeit zur Folge hat. Der Wert dieses Maschinendatums beeinflusst den Bedarf an dynamischen Speicher für die Verwaltung der Bausteine für lokale Anwendervariablen bei REORG, siehe MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES (Anzahl der Bausteine für lokale Anwendervariablen bei REORG (DRAM)).

Hinweis:

Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

18242	MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE			N02	V2	
-	Speicherblockgröße für LUD-/GUD-Werte			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1200	1200	SLMAXVARBY TES	0/0	M

Beschreibung: Legt die Netto-Speicherblockgröße für LUD/GUD Variablen fest. Jedes NC-Programm, das mindestens eine LUD/GUD Variable definiert, oder Aufrufparameter hat, belegt dann mindestens einen Speicherblock dieser Größe.

Die LUD-/GUD-Variablen eines Programms dürfen den kompletten für den Kanal bestimmten LUD-/GUD-Wertespeicher belegen. Dann steht allerdings für andere Programme kein Speicher mehr zur Verfügung.

Der Speicher für die LUD/GUD Variablen (der für LUD mit dem kanalspezifischen MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM, bzw. für GUD mit dem nckspezifischen MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM festgelegt wird) wird dabei in gleichgroße Stücke der Größe MD18242 \$MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE aufgeteilt.

Bsp.:

MM_LUD_VALUES_MEM = 12 (kByte brutto)

MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE = 660 (Byte netto)

+ 16 (Byte Verwaltungsdaten pro Block)

676 (Byte brutto)

Dann erhält man $12 \cdot 1024 / 676 = 18$ Speicherblöcke der Größe 660 Bytes.

D.h. 12 NC-Programme können entweder je einen Block belegen, oder ein NC-Programm kann z.B. 18 Variablen vom Typ Frame (dessen Größe ca. 660 Bytes ist) definieren.

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

1.3 NC-Maschinendaten

AXIS 4 Byte
 FRAME bis zu 1kByte (je nach Steuerungsmodell)
 Korrespondiert mit:
 MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM
 (Speichergröße für lokale Anwendervariablen (DRAM))
 Achtung:
 Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!
 Die Größe des NC-Sprachtyps Frame hängt von der maximalen Anzahl von Kanala-
 chsen ab, mit der NCK erzeugt wurde.
 Es gibt NCK-Systemen mit maximalen Kanalachszahlen von 4 bis 20. Bei 20 Ach-
 sen hat der Typ Frame dann eine Größe von 660 Bytes.

18250	MM_CHAN_HASH_TABLE_SIZE	EXP, N02	S7
-	Hash-Tabellengröße für kanalspezifische Daten (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	23	3
		193	0/0
			M

Beschreibung: Legt die Größe der Hash-Tabelle für kanalspezifische Namen fest. Der eingegebene Wert muss eine Primzahl sein. Die Einstellung erlaubt die Optimierung von

- Interpreter-Laufzeit (kleiner Wert = größere Laufzeit) und
- Speicherbedarf (kleiner Wert = weniger dynamischer Speicher).

Mit größerer Tabelle wird für die interne Entschlüsselung der Variablen eine geringere Anzahl von Dekodiervorgängen benötigt, was eine kürzere Interpreter-Laufzeit zur Folge hat. Der Wert dieses Maschinendatums beeinflusst den Bedarf an dynamischem Speicher.

Pro Kanal ist der Speicherbedarf in Byte der Eingabewert mit 68 multipliziert.

Hinweis:
Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

Achtung:
Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

18260	MM_NCK_HASH_TABLE_SIZE	EXP, N02	S7
-	Hash-Tabellengröße für globale Daten (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4001	537
		4327	0/0
			M

Beschreibung: Legt die Größe für NCK-spezifische Namen fest. Der eingegebene Wert muss eine Primzahl sein. Die Einstellung erlaubt die Optimierung von

- Interpreter-Laufzeit (kleiner Wert = größere Laufzeit) und
- Speicherbedarf (kleiner Wert = weniger Speicher).

Mit größerer Tabelle wird für die interne Entschlüsselung der Variablen eine geringere Anzahl von Dekodiervorgängen benötigt, was eine kürzere Interpreter-Laufzeit zur Folge hat. Der Wert dieses Maschinendatums beeinflusst den Bedarf an dynamischen Speicher. Der Speicherbedarf in Byte entspricht dem Eingabewert mit 68 multipliziert.

Hinweis:
Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

18270	MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR	N02	S7
-	Anzahl von Unterverzeichnissen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	256	-
-	-	-	-
-	-	-	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	-
-	-	-	-
-	-	-	ReadOnly
-	-	-	M

Beschreibung: Gibt die maximale Anzahl von Dateien 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 MD18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR (Anzahl von Unterverzeichnissen pro Verzeichnis)

18290	MM_FILE_HASH_TABLE_SIZE	EXP, N02	S7
-	Hash-Tabellengröße für Dateien eines Verzeichnisses (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	47	3
-	-	299	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Legt die Größe für die Dateien eines Verzeichnisses fest. Der eingegebene Wert muss eine Primzahl sein. Die Einstellung erlaubt die Optimierung von

- Interpreter-Laufzeit (kleiner Wert = größere Laufzeit) und
- Speicherbedarf (kleiner Wert = weniger Speicher).

Der Wert dieses Maschinendatums beeinflusst den Bedarf an statischem Speicher für die Verwaltung von Verzeichnissen, siehe MD18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM (Anzahl von Verzeichnissen im passiven Filesystem).

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher.
Hinweis:
Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.
Sonderfälle:
Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

18300	MM_DIR_HASH_TABLE_SIZE	EXP, N02	S7
-	Hash-Tabellengröße für Unterverzeichnisse (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	11	3
-	-	349	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Legt die Größe für die Unterverzeichnisse eines Verzeichnisses fest. Der eingegebene Wert muss eine Primzahl sein. Die Einstellung erlaubt die Optimierung von

- Interpreter-Laufzeit (kleiner Wert = größere Laufzeit) und
- Speicherbedarf (kleiner Wert = weniger Speicher).

1.3 NC-Maschinendaten

Der Wert dieses Maschinendatums beeinflusst den Bedarf an statischem Speicher für die Verwaltung von Verzeichnissen, siehe MD18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM (Anzahl von Verzeichnissen im passiven Filesystem).

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher.

Hinweis:

Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

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 SRAM 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:

Speicherbedarf = a (440+28 (b+c)) Byte

a = Eingabewert des MD18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM (Anzahl von Verzeichnissen im passiven Filesystem)

b = Eingabewert des MD19300 \$MN_MM_DIR_HASH_TABLE_SIZE (HASH-Tabellengröße für Unterverzeichnisse)

c = Eingabewert des MD18290 \$MN_MM_FILE_HASH_TABLE_SIZE (HASH-Tabellengröße für Dateien eines Verzeichnisses)

Verwendet wird gepufferter Anwenderspeicher.

Sonderfälle:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung des Maschinendatums verloren!

Korrespondiert mit:

MD18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR (Anzahl von Unterverzeichnissen)

18320	MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM	N02	S7
-	Anzahl von Dateien im passiven Filesystem (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	750	64
		1000	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 SRAM 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 gepufferter 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	
-						
-	-	500	500	1000	1/1	M

Beschreibung: Anzahl der temporären System-Dateien im passiven Filesystem (siehe auch MD18355 \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE);
z.B.: Kompilate von Zyklen (Vorverarbeitung), Systemtraces

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"

18350	MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM			EXP, N02	S7	
-	Minimale Größe des Teileprogrammspeichers			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0	0/0	M

Beschreibung: Auf SolutionLine Systemen ohne Bedeutung.

18352	MM_U_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Endanwenderspeicher für Teileprogramme/Zyklen/Dateien			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	2560, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	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

1.3 NC-Maschinendaten

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	
-						
-	3	512, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	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	-	
-	Index 0: Speichergröße für Zyklen/Dateien des NC-Herstellers			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	3072, 0, 100	0	3072, 3072, 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 MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED begrenzt.
 für den Index = 1 reserviert
 für den Index = 2 durch die Größe des intern verfügbaren gepufferten (SRAM) Speichers begrenzt.
 Index 0 = Größe des gepufferten Zyklenprogrammspeichers
 Index 1 = reserviert
 Index 2 = Größe des gepufferten Speichers für Systemdateien. Z.Bsp. Ablageort der NRK Fault-Datei.

18355	MM_T_FILE_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Speichergröße für temporäre Dateien	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4608	4608
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Speicher für temporäre Dateien im passiven Filesystem (in kB) z.B.: Kompilate von Zyklen (Vorverarbeitung), Zyklen auf CF, Systemtraces

18356	MM_E_FILE_MEM_SIZE	EXP, N02	-
-	Speichergröße für die Zwischenablage von externen Files	DWORD	POWER ON
-			
-	3	128, 0, 0	0
-	-	-	15360, 15360, 15360
-	-	-	0/0
-	-	-	M

Beschreibung: Speicher für die Zwischenablage von externen Files im passiven Filesystem (in kB)
 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 MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED begrenzt.
 für den Index = 1 reserviert
 für den Index = 2 reserviert
 Index 0 = Größe der gepufferten Zwischenablage
 Index 1 = reserviert
 Index 2 = reserviert

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 MD18362 \$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.

1.3 NC-Maschinendaten

Für die Kommunikation HMI <-> NCK werden beim "Abarbeiten von Extern" Systemressourcen belegt. Mit diesem Maschinendatum 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, 0, 0, 0, 0, 2, 2, 2...	0	10	1/1	M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Protokoll-Files im passiven Filesystem.

18371	MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST		N02	D1,OEM		
-	Anzahl von Standard-Datenlisten ETPD.		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	25, 0, 0, 0, 0, 25, 25, 25...	0	25	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von Standard-Datenlisten im BTSS-Baustein ETPD (user-spezifisch).

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).

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).

18374	MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE		N02	-		
-	Größe des Puffers eines Protokollfiles.		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	8000, 8000, 8000, 8000, 8000, 8000, 8000...	5000	-	1/1	M

Beschreibung: Größe des Datenpuffers zwischen der IPO- und Vorlauf-Zeitebene eines Protokollfiles [Bytes].

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

18390	MM_COM_COMPRESS_METHOD	EXP, N01, N02	-
-	Unterstützte Komprimierverfahren.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x01	-
-	-	-	-
-	-	-	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	-
-	-	-	-
-	-	-	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
-	-	INT_MAX	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
-	-	INT_MAX	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
-	-	INT_MAX	1/1
-	-	-	M

Beschreibung: Anzahl der NCK-weit verfügbaren linearen Kurvensegmente im SRAM.

1.3 NC-Maschinendaten

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.

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	INT_MAX	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	INT_MAX	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	INT_MAX	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	INT_MAX	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	INT_MAX	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).

18500	MM_EXTCOM_TASK_STACK_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Stackgröße für externe Kommunikationstask (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	45	45	90	0/0	M

Beschreibung: Festlegung der Größe (kB) des Stacks für die externe Kommunikation. Verwendet wird der dynamische Speicherbereich.
Hinweis:
Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

18502	MM_COM_TASK_STACK_SIZE			EXP, N02	-	
-	Stackgröße in kB für Kommunikationstask (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	30	60	0/0	M

Beschreibung: Größe der Stacks der Kommunikations-Task in kB.
Verwendet wird dynamischer Speicher.

18510	MM_SERVO_TASK_STACK_SIZE	EXP, N02	S7
-	Stackgröße der Servotask (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	30	30
-	-	60	0/0
-	-		M

Beschreibung: Legt die Größe (kB) des Stacks der SERVO-Task fest. Es wird dazu der dynamische Speicherbereich verwendet.
 Hinweis:
 Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

18512	MM_IPO_TASK_STACK_SIZE	EXP, C02	-
-	Stackgröße der Ipo-Task (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	45	45
-	-	90	0/0
-	-		M

Beschreibung: Größe der Stacks der Ipo-Task in kB.
 Verwendet wird dynamischer Speicher.

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

Beschreibung: Anzahl der NCU-Basisframes.
 Der Wert entspricht der Anzahl für das vordefinierte Feld \$P_NCBFR[].

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
		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

\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 \$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
		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:

\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 \$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:

- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
- \$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:

- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
- \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[8] = <wert> -> Erweiterung des GUD9 Bausteins

Es werden jeweils Felder mit folgenden Eigenschaften angelegt:

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...	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:
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 \$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...	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:
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[0] = <wert> -> Erweiterung des SGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[1] = <wert> -> Erweiterung des MGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[2] = <wert> -> Erweiterung des UGUD Bausteins
 \$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[3] = <wert> -> Erweiterung des GUD4 Bausteins
 \$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.

1.3 NC-Maschinendaten

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	-
			7/2 M

Beschreibung: Anzahl Bytes des NCU-Link-Speichers für die Variablen \$A_DLx.

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:

$$MM_SERVO_FIFO_SIZE = 2 * IPO\text{-Takt-Verhältnis} + 1$$

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	7	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.

1.3 NC-Maschinendaten

18782	MM_LINK_NUM_OF_MODULES			N01, N02	B3	
-	Anzahl der NCU_Link Module			DWORD	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			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	1, 0, 0	-	-	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:
 \$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-Zyklen-Applikation Sätze puffern und deren Inhalte manipulieren.
 \$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 Satzinhalt erlaubt.
 \$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 Satzinhalt 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

18792	MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION	EXP, N02, N06	B3
-	Spezifiziert die Inhalte des NCU-Link-Files	DWORD	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 Bezeichnern "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	DWORD	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_MAX_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).

1.3 NC-Maschinendaten

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	DWORD			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

18840	MM_EPSPARAM_DIMENSION	EXP, N01, N02			ePS Dokumentation	
-	Dimension der ePS spezifischen Variablen \$EPS_*	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	10	0	100	0/0	M

Beschreibung: Dimension der ePS spezifischen Systemparameter \$EPS_R[i], \$EPS_I[i], \$EPS_B[i], \$EPS_A[i], \$EPS_C[i], #EPS_S[i]; i = 0-Wert des Maschinendatums - 1. Der Wert Null des Maschinendatums zeigt an, dass die Funktionalität nicht zur Verfügung steht.

18860	MM_MAINTENANCE_MON	EXP, N01			W6	
-	Aktivierung der Aufzeichnung von Wartungsdaten	BOOLEAN			POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	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.

18864	MM_NUM_TRAFO_DATA_SETS	N02, N09			W1	
-	Maximale Anzahl definierbarer Trafodatensätze.	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	0	100	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl definierbarer Trafodatensätze. Die Daten zur Definition eines Trafodatensatzes werden mit den Systemvariablen \$NT_XXX gesetzt.

Die Daten liegen im gepufferten Speicher.

18866	MM_NUM_KIN_TRAFOS	N02, N09			W1	
-	Maximale Anzahl Trafoobjekte in NCK.	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	0	200	7/2	M

Beschreibung: Maximale Anzahl Trafoobjekte in NCK.

Dieses Maschinendatum gibt die maximale Zahl der Transformationsobjekte in NCK an.

Ist dieses Maschinendatum 0, können nach wie vor maximal 20 kinematische Transformationen pro Kanal mittels Maschinendaten (\$MC_TRAFO_TYPE_N) angelegt werden (konventionelle Parametrierung kinematischer Transformationen). Ist das Maschinendatum ungleich Null, so gibt es die mögliche Gesamtzahl aller Transformationen in NCK an. Dies können sowohl konventionell als auch (alternativ oder zusätzlich) mittels kinematischer Ketten parametrisierte Transformationen sein.

18880	MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM	EXP, N01	-
-	maximale Anzahl der Elemente kinematischer Ketten	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		1000	7/2
-			M

Beschreibung: Maximale Anzahl von Gliedern in kinematischen Ketten. Hat dieses MD den Wert 0 (Standardwert), so sind überhaupt keine kinematischen Ketten möglich.

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 von Elementen in Schutzbereiche. Hat dieses MD den Wert 0 (Standardwert), so sind überhaupt keine Schutzbereiche möglich.

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
-		10000	7/2
-			M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Facetten, die für alle intern erzeugten Schutzbereiche zugelassen sind.

1.3 NC-Maschinendaten

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		10000	7/2 M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Facets, 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	0
		MAX_SIZE_3D_S_COLL_TREE_MD	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.

18899	PROT_AREA_TOOL_MASK	EXP	-
-	Steuert die Erzeugung autom. erzeugter Werkzeugschutzbereiche	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0	-
		-	7/3 M

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.

18900	FPU_ERROR_MODE	EXP	-
-	Systemreaktion bei FPU-Rechenfehler	DWORD	POWER ON
NBUP, NDLD			
-	-	0x1	-
			0/0
			M

Beschreibung: System-Reaktion auf FPU-Rechenfehler
 Bit 0 = 0: (LSB)
 Die Reaktion auf einen FPU-Rechenfehler erfolgt beim Stationswechsel durch Pollen des FPU-Status-Wortes durch den Stations-Controller. (für CPUs ohne Exceptionhandling)
 Bit 0 = 1:
 bei einem FPU-Rechenfehler wird unmittelbar in eine Exception verzweigt:
 Die Adresse, an der der Rechenfehler auftrat, kann in der Alarmausgabe exakt lokalisiert werden.

18910	FPU_CTRLWORD_INIT	EXP	-
-	Grundinitialisierung des FPU-Control-Words	DWORD	POWER ON
NBUP, NDLD			
-	-	0x37F	-
			0/0
			M

Beschreibung: Grundinitialisierung des FPU-Control-Words ermöglicht die Änderung der FPU-Arbeitsweise (z.B. Rundungsmodus)
 Bedeutung der Bits: siehe Manual der verwendeten FPU

18920	FPU_EXEPTION_MASK	EXP	-
-	Exeption-Maske für FPU-Rechenfehler	DWORD	POWER ON
NBUP, NDLD			
-	-	0xD	-
			0/0
			M

Beschreibung: Exception-Maske für FPU-Rechenfehler ermöglicht die Auswahl der FPU-Fehler, bei denen eine Exception ausgelöst wird.
 Bedeutung der Bits für Intel 486:
 Bit 0 (LSB):
 invalid operation
 Bit 1:
 denormalized operand: | Operand | < als die kleinste 2er Potenz
 Bit 2:
 zero divide
 Bit 3:
 overflow: Ergebnis ist größer als die größte darstellbare Zahl
 Bit 4:
 underflow: Ergebnis ist kleiner als die kleinste darstellbare Zahl
 Bit 5:
 precision: Ergebnis ist nicht exakt darstellbar (z.B. 1/3)
 Bedeutung der Bits für Intel 960:
 Bit 12:
 integer overflow
 Bit 24:
 floating overflow

1.3 NC-Maschinendaten

Bit 25:
floating underflow
Bit 26:
invalid operation
Bit 27:
zero divide
Bit 28:
floating inexact (precision): Ergebnis ist nicht exakt darstellbar
Bit 29:
denormalized Operand

18930	COREFILE_NAME	EXP	-
-	Pfad für Corefile-Erzeugung	STRING	POWER ON
-			
-	-	-	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.

18950	COLLISION_CONFIG	EXP, N01	-
-	Konfiguration der Kollisionsvermeidung.	DOUBLE	RESET
-			
-	16	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 0/0 M

Beschreibung: Konfigurationsdatum der Kollisionsvermeidung.

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 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Wert für DYNORM).
Bei G75 und aktiver Ruckbegrenzung (SOFT) kommt der Ruck aus dem ersten Feldeintrag in \$MA_MAX_AX_JERK (Wert für DYNORM), ohne Ruckbegrenzung (BRISK) ist er unendlich.
Für alle anderen Positionierachsbewegungen gilt:
Falls \$MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE wahr ist, kommt der Ruck aus \$MA_JOG_AND_POS_MAX_JERK, ansonsten ist er unendlich (BRISK-Verhalten).
Wert 1:
Die Beschleunigung kommt aus dem zweiten Feldeintrag in \$MA_MAX_AX_ACCEL (Wert für DYNORM).
Der Ruck kommt aus dem zweiten Feldeintrag in \$MA_MAX_AX_JERK (Wert für DYNORM).
Für BRISK-Verhalten trägt man hier sehr große Werte ein.

19010	SYSTEM_INFO		N01	-		
-	Systeminformation		BYTE	POWER ON		
-						
-	4	0x6, 0x4	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Systeminformation
 Kennung der aktuellen Software
 [0]: Klassen-Id
 [1]: Subsystem-Id
 Klassen-Id:
 0 Reserved (was Powerline 810D/840D)
 1 840D s1 bis SW 2.7
 2 Reserved (war 802D s1 T/M)
 3 Reserved (war 802D s1 N/G o. C/U)
 4 Reserved (was 840Di s1)
 5 828D
 6 840D s1 SW 4.4 und höher
 7 808D
 15 VNCK
 Subsystem-ID:
 HMI (oberes Halbbyte):
 0 HMI-Embedded
 1 ShopMill HMI
 2 ShopTurn HMI
 10 HMI s1
 NCK (unteres Halbbyte):
 11 4AG
 1 6A
 2 12A
 3 31A
 10 2A
 Dieses Datum ist nicht schreibbar.

19100	NUM_AXES_IN_SYSTEM		N01	-		
-	zusätzlich 1 Achse/Spindel		BYTE	POWER ON		
-						
840dsl-71	-	3	0	8	3/3	M
840dsl-72	-	3	0	31	3/3	M
840dsl-73	-	3	0	31	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der verfügbaren Achsen (IPO-Funktionalität)
 Werden über die kanalspez. MD \$MC_AXCONF_MACHAX_USED mehr Achsen aktiviert, als in \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM und/oder \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst und der NC-Start verhindert.

1.3 NC-Maschinendaten

19102	NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM			N01	-	
-	zusätzlich 1 Positionierachse/Hilfsspindel			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	0	0	8	3/3	M
840dsl-72	-	0	0	31	3/3	M
840dsl-73	-	0	0	31	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der verfügbaren Positionier-/Hilfsachsen
 Werden über die kanalspez. MD \$MC_AXCONF_MACHAX_USED mehr Achsen aktiviert, als in \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM und/oder \$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	-	4	0	8	3/3	M
840dsl-72	-	4	0	31	3/3	M
840dsl-73	-	4	0	31	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der gleichzeitig interpolierenden Bahnachsen
 Werden mehr interpolierende Achsen programmiert, als in \$ON_NUM_IPO_AXES erlaubt sind, so wird ein Alarm ausgelöst und der entsprechende Satz wird nicht bearbeitet.

19120	NUM_SAFE_AXES			N01, N06	-	
-	SI-Achse/Spindel, zusätzlich je 1 Achse/Spindel			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	31	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der Achsen, in denen Sicherheitsfunktionen aktiviert werden können.

19122	NUM_SPL_IO			N01, N06	-	
-	SI			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	0	0	2	3/3	M
840dsl-72	-	0	0	3	3/3	M
840dsl-73	-	0	0	3	3/3	M

Beschreibung: Mit dem Wert im Optionsdatum kann die Anzahl der externen SPL-I/Os gewählt werden :
 = 0 : Die SPL hat keine I/O.
 = 1 : Die SPL hat maximal 4/4 I/O.
 = 2 : Die SPL hat maximal 64/64 I/O.
 = 3 : Die SPL hat maximal 192/192 I/O.

19142	NUM_LEAD_LINK_AXES			N01	-	
-	Anzahl der unterstützten Lead-Link-Achsen			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der von der SW unterstützten Lead-Link-Achsen

19200	NUM_CHANNELS			N01	-	
-	zusätzlich 1 Bearbeitungskanal			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	1	1	4	3/3	M
840dsl-72	-	1	1	10	3/3	M
840dsl-73	-	1	1	10	3/3	M

Beschreibung: Anzahl der aktivierbaren Kanäle
 Werden über das globale MD \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP mehr Kanäle aktiviert, als in \$ON_NUM_CHANNELS erlaubt sind, so wird ein Hochlaufalarm ausgelöst, der NC-Start verhindert.

19220	NUM_MODE_GROUPS			N01	-	
-	zusätzlich 1 Betriebsartengruppe (BAG)			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	1	10	3/3	M

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.

19250	USER_MEM_BUFFERED			N01, N02	-	
-	zusätzlich 2 Mbyte CNC-Anwenderspeicher			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	6	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Ausbaustufen des gepufferten Anwenderspeichers auf der NC-CPU
 Für Powerline-Systeme gilt:
 verfügbarer Speicher = Grundausbau + \$ON_USER_MEM_BUFFERED * 256kB
 Für Solutionline-Systeme gilt:
 verfügbarer Speicher = Grundausbau + \$ON_USER_MEM_BUFFERED * 2MB
 \$ON_USER_MEM_BUFFERED zeigt damit immer den additiven Teil des Speicher zur Grundauführung an

19270	PLC_USER_MEM_SIZE			N01, N02, N03	-	
-	zusätzlich 128 kByte PLC-Anwenderspeicher			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	4	1	32	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Ausbaustufen des STEP 7-Anwenderspeichers auf der PLC:
 1 32kB128kB
 2 64kB256kB
 3 96kB (GA) 384kB
 4 128kB512kB (GA)
 .
 .
 32 1024kB4096kB

1.3 NC-Maschinendaten

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	M

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	BYTE			POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7F	3/3	M

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

19308	SINAMICS_FUNCTION_MASK	N01			-	
-	Antriebsoptionen	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von SINAMICS Antriebsfunktionen:
 Bit 0 (LSB): Freigabe "'Advanced Positioning Control' (APC)" (Antriebsparameter r108 Bit 7)

19310	AXIS_FUNCTION_MASK	N01, N09			-	
-	axiale Optionen	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe axialer Funktionen:
 Bit 0 (LSB): Freigabe "Gantryachsen" (\$MA_GANTRY_AXIS_TYPE)
 Bit 1: Freigabe "Force Control" (\$MA_FOC_ACTIVATION_MODE)
 Bit 2: Freigabe "Wegschaltssignale" (\$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB)
 -----: Reserved "prog. Beschleunigung" kein Option seit 10/2000
 Bit 4: Freigabe "Master-Slave" (\$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR)
 Bit 5: Freigabe "digitale Sollwertumschaltung"
 Die aufgeführten Maschinendaten werden im Hochlauf zurückgesetzt und Alarm 8040 wird ausgegeben, wenn das entsprechende Bit des Optionsdatums nicht gesetzt ist.

19320	TECHNO_FUNCTION_MASK	N01, N09	-
-	technologische Optionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0x0
			0x7FFFFFFF
			3/3
			M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe technologiebezogener Funktionen

-----:(LSB): Reserved "Messzangenfunktion" (\$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" (\$SA_OSCILL_IS_ACTIVE)

Bit 4: Freigabe "Werkzeugverwaltung" (\$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK)

Bit 5: Freigabe "Nibbeln/Stanzen" (\$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION)

Bit 6: Freigabe "Konturtunnel-Überwachung" (\$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL)

-----: Reserved "F-Wort-Interpolation" (FLIN/FCUB/FPO) keine Option
seit 10/2000

-----: Reserved "Countinuous Dressing" (FTOCON/FTOCOF) keine Option
seit 10/2000

Bit 9: Freigabe "Tangentialsteuerung" (TANON/TANGOF)

Bit 10: Freigabe "Synchronspindel/Mehrkantdrehen" (COUPON/COUPOF)

Bit 11: Freigabe "Bahngeschwindigkeitsabhängige Analogwertaus-
gabe(\$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 Kon-
tur" (Shopmill)

Bit 14: Freigabe "Messen Stufe 2" (MEASA, MEAWA, 1)

-----: Freigabe "Werkzeug messen (Shopmill)" keine Option seit 07/2004

Bit 16: Freigabe "Konturtaschenzyklus 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"
(\$MA_ESR_REACTION)

Bit 19: Freigabe "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
(\$MA_ESR_REACTION)

-----: Reserved "Werkzeugüberwachung ohne aktive WZV" (
\$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK)

Bit 26: Freigabe "Mehrfachaufspannung (ShopMill) "

-----: Freigabe "NCU-Link mit unterschiedlichen Ipo- und Lageregler-
takete (siehe Beschreibung von FAST_IPO_LINK bzw. \$MN_MM_NCU_LINK_MASK)

Bit 28: Freigabe "Anzeige Volumenmodell (ShopTurn) "

1.3 NC-Maschinendaten

- Bit 29: Freigabe "Online-Überlagerung in Werkzeugrichtung" (\$AA_TOFF[])
- Bit 30: Freigabe "Bearbeitungspaket Fräsen (Pkg/nur Platzhalter für Sammeloption)"
- Bit 31: Reserved ""

19321	TECHNO_FUNCTION_MASK_1	N01, N09			-	
-	technologische Optionen	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0x00003040	0x00003040	0x7FFFFFFF	3/3	M

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 31:Reserved ""

19330	IPO_FUNCTION_MASK	N01, N09			-	
-	Interpolation	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	1/1	M

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)"
- Bit 5: Freigabe "Leitwertkopplung und Kurventab.interpolation (LEADON, CTAB)"
- : Reserved "Kommandoachsen und -Spindeln"
- Bit 7: Freigabe "Evolventeninterpolation"
- 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		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	M

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 28:Reserved
Bit 29:Reserved
Bit 30:Reserved
Bit 31:Reserved

19340	PROG_MASK		N01	-		
-	Programmoptionen		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	0	0x0	0x7F	3/3	M

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)"

19400	FFW_MODE_MASK		N01, N09	-		
-	Vorsteuerung		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	0	0x0	0x7F	3/3	M

Beschreibung: Reserviert

19410	TRAFO_TYPE_MASK		N01, N02, N09	-		
-	Transformationsoptionen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFF7F	3/3	M

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 \$ON_TRAFO_TYPE_MASK:
Bit 0 (LBS): TRAF05 (5-Achs-Trafo) erlaubt

1.3 NC-Maschinendaten

Bit 1 : TRANSMIT/TRACYL (Transmit/Zylindermantelkurven-Transformation) erlaubt
 Bit 2 : Reserved
 Bit 3 : TRAANG (Transformation schräge Achse) erlaubt
 Bit 4 : TRAOEM (OEM-Transformationen) erlaubt
 Bit 5 : TRACON (Verkettete-Transformationen) erlaubt
 Bit 6 : TRAF07 (7-Achs-Trafo) erlaubt
 Bit 7 : TRANSMIT/TRACYL (Transmit/Zylindermantelkurven-Transformation, ohne reale Y-Achse) erlaubt
 Stand 10/11/94: Transformation Centerless-Schleifen ist keine Option

19610	TECHNO_EXTENSION_MASK			N01	-	
-	technologische Erweiterungen			DWORD	POWER ON	
-						
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	M

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)

19700	ELEC_TRANSFER			N01	-	
-	Elektronischer Transfer			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	3/3	M

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 \$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	-
-	-	-	-
-	-	3/3	M

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 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
- Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
ausgeschaltet.

19709	PLASTIC	N01	-
-	Kunststoffpaket IME	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	-
-	-	3/3	M

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 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
- Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
ausgeschaltet.

19710	HANDLING	N01	-
-	Handlingspaket	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	-
-	-	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe der Funktionalität "Handling"
Für diese Funktionalität werden die benötigten 'Einzeloptionen' gesetzt,
+ 3 zusätzliche Achsen
+ 3 zusätzliche Kanäle
+ Synchronaktionen Stufe2

1.3 NC-Maschinendaten

- + Transformationspaket Handling
 - + Betriebsartübergreifende Aktionen (ASUP und SYNACT)
 - sowie die normalerweise als Grundfunktion vorhanden Funktion
 - Spindel (Zuweisungen in \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX nicht möglich)
 - Werkzeugkorrekturen (G40/G41/G42 nicht möglich)
- ausgeschaltet.

19730	HMI_FUNCTION_MASK			N01, N09	-	
-	Bedienoptionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	0x804, 0x0	0x804, 0x0	0x7FFFFFFF, 0x7FFFFFFF	3/3	M

Beschreibung: Optionsdatum zur Freigabe von HMI-Funktionen:

Bit 0 (LSB): Freigabe "Additional languages"MD19730 [0] .0
 -----: Reserved "external HMI"
 MD19730 [0] .1

Bit 2: Freigabe "Network drive management"MD19730 [0] .2

Bit 3: Freigabe "Multi channel step sequence programming"MD19730 [0] .3

Bit 4: Freigabe "manual machine" MD19730 [0] .4

Bit 5: Freigabe "Add. 256 Mbyte HMI user memory on CF-Card of NCU"
 MD19730 [0] .5

Bit 6: Freigabe "Simulation milling (2D dynamic, 3D static)"
 MD19730 [0] .6

-----: Reserved "measuring cycles"MD19730 [0] .7

Bit 8: Freigabe "SINUMERIK HMI copy license OA" MD19730 [0] .8

Bit 9: Reserved "war Ethernet 802Dsl pro" MD19730 [0] .9

Bit 10: Freigabe "ShopTurn/Mill HMI für 840Di sl incl. HMI Advanced"
 MD19730 [0] .10

Bit 11: Freigabe "Erweiterte Bedienfunktionen" MD19730 [0] .11

Bit 12: Freigabe "ShopMill/ShopTurn Step-Guide" MD19730 [0] .12

Bit 13: Freigabe "Kinematik vermessen" MD19730 [0] .13

Bit 14: Freigabe "Mitzeichnen (Echtzeitsimulation der akt. Bearbeitung)
 MigA; für ShopMill" MD19730 [0] .14

Bit 15: Freigabe "Mitzeichnen (Echtzeitsimulation der akt. Bearbeitung)
 MigA; für ShopTurn" MD19730 [0] .15

Bit 16: Freigabe "3D-Simulation 1 (Fertigteil)" MD19730 [0] .16

Bit 17: Freigabe "3D-Simulation 2 (Fertigteil und Arbeits-
 raum)MD19730 [0] .17

Bit 18: Freigabe "Manuelle Maschine Plus" MD19730 [0] .18

Bit 19: Freigabe "SINUMERIK HMI sl copy license OA programming"
 MD19730 [0] .19

-----: Reserved AP61 "SINUMERIK HMI sl copy license OA project"
 MD19730 [0] .20

-----: Reserved AP62 "SINUMERIK HMI sl copy license OA upgrade Program-
 mieren" MD19730 [0] .21

-----: Reserved AP63 "SINUMERIK HMI sl copy license OA upgrade Projek-
 tieren"MD19730 [0] .22

Bit 23: Freigabe "SINUMERIK HMI sl Runtime OA Easy Screen"
 MD19730 [0] .23

Bit 24: Freigabe "Bedienen ohne SINUMERIK OP"
 MD19730 [0] .24

```
-----:   Reserved "Ladder-Editor für die SoftPLC" für Tiger GA
MD19730[0].25
Bit 26:     Freigabe "CCG-Compiler (Nockenschleifen)"   MD19730[0].26
Bit 27:     Freigabe "CCG-SINUMERIK Operate Runtime OA Solution Partner"
OD19730 $MC_HMI_FUNCTION_MASK[0].27
Bit 28:     Freigabe "SINUMERIK HMI sl Runtime OA .net" OD19730
$MC_HMI_FUNCTION_MASK[0].28
Bit 29:     Freigabe "Access MyMachine /OPC UA"
OD19730 $MC_HMI_FUNCTION_MASK[0].29
Bit 30:     Freigabe "SINUMERIK Operate /NCU"
OD19730 $MC_HMI_FUNCTION_MASK[0].30
ADD ON
Bit 0:      Freigabe "MC Information System RCS Host"
MD19730[1].0
Bit 1:      Freigabe "MC Information System RCS @Event"
MD19730[1].1
Bit 2:      Freigabe "MC Information System TPM Machine"
MD19730[1].2
Bit 3:      Freigabe "MC Information System TDI IFC (Interface Client)"
MD19730[1].3
Bit 4:      Freigabe "MC Information System TDI Overview"MD19730[1].4
Bit 5:      Freigabe "MC Information System TDI Toolhandling"MD19730[1].5
Bit 6:      Freigabe "MC Information System TDI PLANNING"MD19730[1].6
Bit 7:      Freigabe "MC Information System TDI Machine"MD19730[1].7
Bit 8:      Freigabe "MC Information System TDI Toolplan Genera-
tion"MD19730[1].8
Bit 9:      Freigabe "MC Information System DNC Machine"   MD19730[1].9
Bit 10:     Freigabe "MC Information System DNC IFC (Interface Client)"
MD19730[1].10
Bit 11:     Freigabe "MC Information System MDA Machine" MD19730[1].11
Bit 12:     Freigabe "MC Information System MDA IFC (Interface Client)"
MD19730[1].12
Bit 13:     Freigabe "MC Information System PMT IFC (Interface Client)"
MD19730[1].13
Bit 14:     Freigabe "MC Information System PDA IFC (Interface Cli-
ent)"MD19730[1].14
Bit 15:     Freigabe "MC Information System TPM IFC (Interface Client)"
MD19730[1].15
Bit 16:     Freigabe "TRANSLINE 2000 HMI PRO sl"   MD19730[1].16
Bit 17:     Freigabe "MC Information System ADDM Agent"
MD19730[1].17
Bit 18:     Freigabe "MC Information System RPC SINUMERIK" MD19730[1].18
Bit 19:     Freigabe "MC Information System TDI Statistic"MD19730[1].19
Bit 20:     Freigabe "MC Information System TDI Ident Connec-
tion"MD19730[1].20
Bit 21:     Freigabe "Electronic Key System (EKS)"   MD19730[1].21
-----:   Reserved MD19730[1].22
Bit 23:     Freigabe "integrierter Spindelmonitor (S-Monitor)"MD19730[1].23
```

1.3 NC-Maschinendaten

19830	COLLISION_MASK			N01	-	
-	Funktionsumfang der Kollisionsvermeidung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0x5	3/3	M

Beschreibung: Funktionsumfang der Kollisionsvermeidung
 Bit 0 (LSB): Kollisionsvermeidung (Maschine, Werkzeug)
 Bit 1: reserviert
 Bit 2: Erweiterung Kollisionsvermeidung (Mitzeichnen)

1.3.2 Kanalspezifische Maschinendaten

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

Beschreibung: Beschreibung

20000	CHAN_NAME			C01, C10	B3,K1	
-	Kanalname			STRING	POWER ON	
-						
-	-	CHAN1, CHAN2, CHAN3, CHAN4...	-	-	7/2	M

Beschreibung: In diesem MD kann der Kanalname vorgegeben werden. Der Kanalname wird nur für die Anzeige in der HMI verwendet.

20050	AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB			C01, C10	TE7,TE8,M1,R2,K1,K2	
-	Zuordnung Geometrieachse zu Kanalachse			BYTE	POWER ON	
-						
-	3	1, 2, 3, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/2	M

Beschreibung: In diesem MD wird eingegeben, welcher Kanalachse die Geometrieachse zugeordnet wird. Die Zuordnung ist für alle Geometrieachsen kanalspezifisch zu treffen. Wird für eine Geometrieachse keine Zuordnung getroffen, ist diese Geometrieachse nicht vorhanden und kann nicht programmiert werden (mit dem unter MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB festgelegten Namen).
 z.B.: Drehmaschine ohne Transformation:
 MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[0] = 1 ; 1. Geo-Achse = 1. Kanalachse
 MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[1] = 0 ; 2. Geo-Achse nicht definiert
 MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB[2] = 2 ; 3. Geo-Achse = 2. Kanalachse
 Die hier getroffene Zuordnung gilt, wenn keine Transformation aktiv ist. Bei aktiver Transformation n wird die transformationsspezifische Zuordnungstabelle MD24... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... wirksam.

20060	AXCONF_GEOAX_NAME_TAB		C01, C11, C10	F2,V2,M1,K2	
-	Geometrieachsname im Kanal		STRING	POWER ON	
-					
-	3	X, Y, Z, X, Y, Z...	-	-	7/2 M

Beschreibung: In diesem MD werden die Namen der Geometrieachsen für den Kanal getrennt eingegeben. Mit den hier eingegebenen Namen können Geometrieachsen in Teilprogramm programmiert werden.

Sonderfälle:

- Der eingegebene Geometrieachsname darf nicht mit der Benennung und Zuordnung der Maschinen- und Kanalachsen kollidieren.
- Der eingegebene Geometrieachsname darf sich nicht mit den 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 Geometrieachsname 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 Schlüsselwörter (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 Blockzykluszeit.
- Die Geometrieachsen in unterschiedlichen Kanälen können gleiche Namen haben.

Korrespondiert mit:

MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
(Maschinenachsname [Achsnr.])

MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
(Kanalachsname im Kanal [Kanalachsnr.])

20070	AXCONF_MACHAX_USED		C01, C10	TE3,B3,K5,M1,K1,K2,P3pl,P3sl,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  
(Löschstellung des Kanals für Achswechsel)  
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB  
(Kanalachsname im Kanal [Kanalachsnr.])  
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"...	-	-	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 Geometrieachsen kollidieren.
- Der eingegebene Kanalachsname darf sich nicht mit den 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 Blockzykluszeit.
- 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 nicht-initialisierten 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 M

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...	-
			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-Sprachmode.
Hinweis:
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
Bei externem Sprachmode:
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
Bei Nibbeln:
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
Bei externem Sprachmode:
MD10814 \$MN_EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE,
MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT

1.3 NC-Maschinendaten

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
 Bei Nibbeln:
 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...	-	-	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		DWORD	SOFORT	
-					
-	20	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	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 Maschinenachse in den Istwertfenstern anzeigen
 0 Maschinenachse in den Istwertfenstern ausblenden
 Bit 1= 1 Maschinenachse in den Referenzpunktfenster anzeigen
 0 Maschinenachse in den Referenzpunktfenster ausblenden
 Bit 2= 1 Maschinenachse in Preset/Ankratzen/Parameter-Nullpunktverschiebung anzeigen
 0 Maschinenachse in Preset/Ankratzen/Parameter-Nullpunktverschiebung ausblenden

- Bit 3= 1 Maschinenachse im Fenster Handradauswahl anzeigen
0 Maschinenachse im Fenster Handradauswahl ausblenden
- Bit 16 bis 31: WKS
- Bit 16= 1 Geometrieachse in den Istwertfenstern anzeigen
0 Geometrieachse in den Istwertfenstern ausblenden
(Bit 17) nicht belegt
- Bit 18= 1 Geometrieachse im Parameter-Nullpunktverschiebung anzeigen
0 Geometrieachse im Parameter-Nullpunktverschiebung ausblenden
- Bit 19= 1 Geometrieachse im Fenster Handradauswahl anzeigen
0 Geometrieachse im Fenster Handradauswahl ausblenden
- Bit 20= 1 Positionachsen in den Fenstern JOG/Manuell anzeigen
0 Positionachsen in den Fenstern JOG/Manuell 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]

(Zuordnung Geometrieachse zu Kanalachse)

MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n]

(Geometrieachsname im Kanal)

MD24120 \$MC_TRAFO_AX_GEOAX_ASSIGN_TAB_1[n]

(Zuordnung GEOachse zu Kanalachse für Transformation 1)

MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK

(Bit2 == 1: Achsspezifische Durchmesserprogrammierung)

20105	PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK			N01	K1,Z1	
-	Prog-Events trotz nicht referierter Achsen starten.			DWORD	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 referierter Achsen eingestellt werden.

Bit 0 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Start ignoriert nicht referierte Achsen

Bit 1 = 1 :
 Prog-Event nach Teileprogramm-Ende ignoriert nicht referierte Achsen

Bit 2 = 1 :
 Prog-Event nach Bedientafel-Reset ignoriert nicht referierte Achsen

Bit 3 = 1 :
 Prog-Event nach Hochlauf ignoriert nicht referierte Achsen

Bit 4 = 1 :
 Prog-Event nach 1.Start nach Suchlauf ignoriert nicht referierte 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 gesetzt, so wird die Einstellung in MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK ignoriert.

20106	PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK			N01	K1,Z1	
-	Prog-Events ignorieren den Einzelsatz			DWORD	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			DWORD	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 :

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			DWORD	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`) bzw. 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`

1.3 NC-Maschinendaten

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

20109	PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES			N01	K1	
-	Eigenschaften der Prog-Events			DWORD	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 parametrierung.
 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			DWORD	RESET	
-						
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0	0x7FFFF	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"

Die Bits 4 bis 11, 16 und 17 werden nur bei Bit 0 = 1 ausgewertet.

Bedeutung der einzelnen Bits:

Bit 0 (LSB) = 0: entspricht dem Verhalten von SW-Stand 1, wird nur für Testbetrieb empfohlen

Grundstellung nach Hochlauf:

- G-Codes laut \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur nicht aktiv
- Transformation nicht aktiv
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentielle 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 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur nicht aktiv
- Transformation nicht aktiv
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentielle 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 \$MC_GCODE_RESET_VALUES
- Werkzeuglängenkorrektur aktiv laut \$MC_TOOL_RESET_VALUE, \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE und \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE
- Transformation aktiv laut \$MC_TRAFO_RESET_VALUE
- Geoachswechsel laut \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET
- keine Mitschleppverbände aktiv
- keine tangentielle Nachführung aktiv

Grundstellung nach Reset bzw. Teileprogrammende:

In Abhängigkeit von \$MC_GCODE_RESET_MODE werden die für die G-Gruppen aktuellen Einstellungen beibehalten oder die in \$MC_GCODE_RESET_VALUES hinterlegten Grundstellungen eingestellt.

Grundstellung nach Reset bzw. Teileprogrammende:

In Abhängigkeit von \$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 Mittschleppachsen oder tangential nachgeführten Achsen entweder ausgeschaltet oder beibehalten.

Projektierte Synchronspindelkopplung:

In Abhängigkeit von `$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 MD

`$MC_TOOL_RESET_VALUE`, `$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE`,

`$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE` und `$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 `$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 `$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 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, \$MC_USEKT_RESET_VALUE und \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE.

Ist \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1, so wird zusätzlich das durch \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE angegebene Werkzeug vorgewählt.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird nicht das Datum \$MC_TOOL_RESET_VALUE verwendet, sondern \$MC_TOOL_RESET_NAME.

Bit 6 = 1:

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 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND bzw. \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER festgelegte Wert die Masterspindel bzw. den Master-Werkzeughalter bestimmt.

(Auswahl erfolgt durch Bit16 bzw. Bit17.)

Für \$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 \$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 `$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 `$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 `$MC_GEOAX_CHANGE_RESET` wird eine geänderte Geometrieachsordnung bei Reset bzw. bei Teileprogrammende gelöscht. Die in den Maschinendaten festgelegte Grundeinstellung für die Geometrieachsordnung wird aktiv.

Bit 12 = 1:

Eine geänderte Geometrieachsordnung 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 `$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND`.

Bit 16 = 1:

Die aktuelle Einstellung der Masterspindel (SETMS) bleibt erhalten.

Dieses Bit hat bei `$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0` auch Auswirkung auf das Verhalten von Bit 6.

Bit 17 = 0:

Grundstellung für den Master-Werkzeughalter laut `$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 `$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.
 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
 MD20112 \$MC_START_MODE_MASK
 MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE
 MD20118 \$MC_GEOAX_CHANGE_RESET

20112	START_MODE_MASK	C03	K6,M3,K5,M1,K1,K2,P1,S1,W 1			
-	Festlegung der Grundstellung der Steuerung nach Teileprogrammstart	DWORD	RESET			
-						
-	-	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: nicht belegt: MD20112 \$MC_START_MODE_MASK wird bei jedem Teileprogrammstart ausgewertet
 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"

Bedeutung der einzelnen Bits:

Bit 1 = 0:

Hifu-Ausgabe (D, T, M, DL) an PLC bei Werkzeuganwahl entsprechend der MDs \$MC_TOOL_RESET_VALUE, \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE und \$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 \$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 \$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 ausgewählt, 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 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, \$MC_USEKT_RESET_VALUE und \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE.

Ist \$MC_TOOL_CHANGE_MODE = 1, so wird zusätzlich das durch \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE selektierte Werkzeug vorgewählt.

Bei aktiver Werkzeug- bzw. Magazinverwaltung wird nicht das MD \$MC_TOOL_RESET_VALUE verwendet, sondern \$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 \$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:
Bei gesetztem Maschinendatum `$MC_GEOAX_CHANGE_RESET` wird eine geänderte Geometrieachsordnung 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 `$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 `$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER > 0`: Grundstellung für den Master-Werkzeughalters laut `$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER`.
Sonst gilt Einstellung für Masterspindel.

Bit 18 = 0:
Bezugsachse für G96/G961/G962 laut MD20100 `$MC_DIAMETER_AX_DEF`.
Bei Verwendung von SCC bei eigenem Spindel-Reset wird Bit 18 = 1 empfohlen (siehe auch MD 20110: `$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`

1.3 NC-Maschinendaten

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			DWORD	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 referierter Achsen abarbeiten			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Trotz nicht referierter Achsen wird für den Interrupt-Kanal, dessen Bit gesetzt ist, ein zugeordnetes Anwender-ASUP abgearbeitet.

Bit 0 ist dem Interrupt-Kanal 1 zugeordnet.
 Bit 1 ist dem Interrupt-Kanal 2 zugeordnet, usw.

Korrespondiert mit:
 MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP
 MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP

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 gesetzt, so wird die Einstellung in MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK ignoriert.

20116	IGNORE_INHIBIT_ASUP	C01	K1,Z1
-	Interruptprogramm trotz Einlesesperre abarbeiten	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Trotz gesetzter Einlesesperre wird für den Interrupt-Kanal, dessen Bit gesetzt ist, ein zugeordnetes Anwender-ASUP komplett abgearbeitet.
 Bit 0 ist dem Interrupt-Kanal 1 zugeordnet.
 Bit 1 ist dem Interrupt-Kanal 2 zugeordnet, usw.
 Korrespondiert mit:
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20117 \$MC_IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP

20117	IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP	C01	K1,Z1
-	Interruptprogramm trotz Einzelsatz komplett abarbeiten	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Trotz gesetzter Einzelsatzbearbeitung wird für den Interrupt-Kanal, dessen Bit gesetzt ist, ein zugeordnetes Anwender-ASUP komplett abgearbeitet.
 Bit 0 ist dem Interrupt-Kanal 1 zugeordnet.
 Bit 1 ist dem Interrupt-Kanal 2 zugeordnet, usw.
 Das MD wirkt nur bei Einzelsatz Typ-1.
 Korrespondiert mit:
 MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
 MD20116 \$MC_IGNORE_INHIBIT_ASUP

20118	GEOAX_CHANGE_RESET	C03	M1,K1,Z1
-	Automatischen Geometrieachswechsel erlauben	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			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.
 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...	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 Master-spindel, 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	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M

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 0x1Fehler "Ungültige Schnitttrichtung" anzeigen.
- 1 0x2Progammsstopp bei Fehler "Ungültige Schnitttrichtung".
- 2 0x4Fehler "Nicht definierte Schneidenwinkel" anzeigen.
- 3 0x8Progammsstopp bei Fehler "Nicht definierte Schneidenwinkel".
- 4 0x10Fehler "Ungültiger Freiwinkel" anzeigen.
- 5 0x20Progammsstopp bei Fehler "Ungültiger Freiwinkel".
- 6 0x40Fehler "Ungültiger Halterwinkel" anzeigen.
- 7 0x80Progammsstopp bei Fehler "Ungültiger Halterwinkel".
- 8 0x100Fehler "Ungültiger Plattenwinkel" anzeigen.
- 9 0x200Progammsstopp bei Fehler "Ungültiger Plattenwinkel".
- 10 0x400Fehler "Ungültige Kombination Schneidenlage / Halterwinkel".
- 11 0x800Progammsstopp bei Fehler "Ungültige Kombination Schneidenlage/Halterwinkel".
- 12 0x1000Fehler "Ungültige Drehung" anzeigen.
- 13 0x2000Progammsstopp bei Fehler "Ungültige Drehung".
- 14 0x4000Fehler "Schneidenebene weicht zu stark von Bearbeitungsebene ab" anzeigen.
- 15 0x8000Progammsstopp bei Fehler "Schneidenebene weicht zu stark von Bearbeitungsebene ab".

20126	TOOL_CARRIER_RESET_VALUE	C03	W1
-	Wirksamer Werkzeugträger bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M

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.Bsp. sinnvoll, wenn nach Erreichen des Suchlaufziels die aufgesammelten WZ-Wechselkommandos an PLC in einem ASUP-Programm mit Hilfe der Befehle GETSELT, GETEXET ausgegeben werden

Korrespondierend mit:
MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

20129	CUTMODK_INIT	C08	K1,W1
-	CUTMODK bei POWERON initialisieren	STRING	POWER ON
-			
-	-	...	-
		-	7/2
			M

Beschreibung: Der mit dem Sprachbefehl CUTMODK programmierbare Name einer mittels kinematischer Ketten definierten Transformation wird bei POWER ON automatisch mit dem in diesem Maschinendatum hinterlegten Wert initialisiert.

20130	CUTTING_EDGE_RESET_VALUE	C03	-
-	Werkzeugschneide Längenkorrektur im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 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	BYTE	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.

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, 2, 1, 2, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Festlegung der G-Codes, die bei Hochlauf und Reset bzw. Teileprogrammende in Abhängigkeit von MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK (bis SW 4) und MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE (ab SW 5) und bei Teileprogrammstart in Abhängigkeit von MD20112 \$MC_START_MODE_MASK wirksam werden.

Als Vorbesetzungswert 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

BenennungGruppeStandardwert bei 840D

GCODE_RESET_VALUES [0]	12 (G1)
GCODE_RESET_VALUES [1]	20 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [2]	30 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [3]	42 (STARTFIFO)
GCODE_RESET_VALUES [4]	50 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [5]	61 (G17)
GCODE_RESET_VALUES [6]	71 (G40)
GCODE_RESET_VALUES [7]	81 (G500)
GCODE_RESET_VALUES [8]	90 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [9]	101 (G60)
GCODE_RESET_VALUES [10]	110 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [11]	121 (G601)
GCODE_RESET_VALUES [12]	132 (G71)
GCODE_RESET_VALUES [13]	141 (G90)
GCODE_RESET_VALUES [14]	151 (G94)
GCODE_RESET_VALUES [15]	161 (CFC)
GCODE_RESET_VALUES [16]	171 (NORM)
GCODE_RESET_VALUES [17]	181 (G450)
GCODE_RESET_VALUES [18]	191 (BNAT)
GCODE_RESET_VALUES [19]	201 (ENAT)
GCODE_RESET_VALUES [20]	211 (BRISK)
GCODE_RESET_VALUES [21]	221 (CUT2D)
GCODE_RESET_VALUES [22]	231 (CDOF)
GCODE_RESET_VALUES [23]	241 (FFWOF)
GCODE_RESET_VALUES [24]	251 (ORIWKS)
GCODE_RESET_VALUES [25]	262 (RMI)
GCODE_RESET_VALUES [26]	271 (ORIC)
GCODE_RESET_VALUES [27]	281 (WALIMON)
GCODE_RESET_VALUES [28]	291 (DIAMOF)
GCODE_RESET_VALUES [29]	301 (COMPOF)
GCODE_RESET_VALUES [30]	311 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [31]	321 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [32]	331 (FTOCOF)
GCODE_RESET_VALUES [33]	341 (OSOF)
GCODE_RESET_VALUES [34]	351 (SPOF)
GCODE_RESET_VALUES [35]	361 (PDELAYON)
GCODE_RESET_VALUES [36]	371 (FNORM)
GCODE_RESET_VALUES [37]	381 (SPIF1)
GCODE_RESET_VALUES [38]	391 (CPRECOF)
GCODE_RESET_VALUES [39]	401 (CUTCNOF)
GCODE_RESET_VALUES [40]	411 (LFOF)
GCODE_RESET_VALUES [41]	421 (TCOABS)
GCODE_RESET_VALUES [42]	431 (G140)
GCODE_RESET_VALUES [43]	441 (G340)

```

GCODE_RESET_VALUES [44] 451 (SPATH)
GCODE_RESET_VALUES [45] 461 (LFTXT)
GCODE_RESET_VALUES [46] 471 (G290 SINUMERIK-Modus)
GCODE_RESET_VALUES [47] 483 (G462)
GCODE_RESET_VALUES [48] 491 (CP)
GCODE_RESET_VALUES [49] 501 (ORIEULER)
GCODE_RESET_VALUES [50] 511 (ORIVECT)
GCODE_RESET_VALUES [51] 521 (PAROTOF)
GCODE_RESET_VALUES [52] 531 (TOROTOF)
GCODE_RESET_VALUES [53] 541 (ORIROTA)
GCODE_RESET_VALUES [54] 551 (RTLION)
GCODE_RESET_VALUES [55] 561 (TOWSTD)
GCODE_RESET_VALUES [56] 571 (FENDNORM)
GCODE_RESET_VALUES [57] 581 (RELIEVEON)
GCODE_RESET_VALUES [58] 591 (DYNNORM)
GCODE_RESET_VALUES [59] 601 (WALCS0)
GCODE_RESET_VALUES [60] 611 (ORISOF)
GCODE_RESET_VALUES [61] 621 (inaktiv)
GCODE_RESET_VALUES [62] 631 (inaktiv)
:      ::
GCODE_RESET_VALUES [69] 701 (nicht festgelegt)
    
```

20152	GCODE_RESET_MODE			C03	M1,K1,K2,P1	
-	Resetverhalten der G-Gruppen			BYTE	RESET	
-						
-	70	0, 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 Eintrag 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:

Hier wird bei jedem Reset/Teileprogrammende die Grundstellung für die 6. G-Gruppe (aktuelle Ebene) aus dem MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES gelesen:

```

$MC_GCODE_RESET_VALUES[5]=1 ; Resetvalue der 6. G-Gruppe ist G17
$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:

```

$MC_GCODE_RESET_VALUES[5]=1 ; Resetvalue der 6. G-Gruppe ist G17
$MC_GCODE_RESET_MODE[5]=1 ; aktuelle Einstellung für 6. G-Gruppe
;bleibt auch nach Reset/Teileprogrammende erhalten
    
```

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...	-	-	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:

ISO2-Dialekt-Milling

ISO3-Dialekt-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:

ISO2-Dialekt-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

ISO3-Dialekt-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	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-Dialekt 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] ;festgelegt

Soll die aktuelle Einstellung für die 14. G-Gruppe jedoch über Reset/Teile-
programmende 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 Verfahrenlänge eines NC-Satzes bei Kompression	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	7/2 M

Beschreibung: Das Maschinendatum bestimmt die maximale Verfahrenlänge 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"

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...	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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

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...	-	-	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinedatum gibt bei orientierbarem Werkzeugträger die Größe des minimalen Inkrementeschrittes (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 $s = MD20180 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR[i]$ und $d = MD20182 \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET[i]$ mit i gleich 0 für die 1. und i gleich 1 für die zweite Achse. Ist dieses Maschinedatum 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...	-	-	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinedatum 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 Maschinedatums, 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...	-1	15	7/3	M

Beschreibung: Dieses Maschinedatum gibt an, in welchem kanalspezifischen Basisframe der Tischoffset eines orientierbaren Werkzeugträgers mit drehbarem Tisch geschrieben wird. Dieses Maschinedatum 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 Basiframeanzahl, 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, 1.0...	-	-	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, 1.0...	-	-	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		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Falls das Asup gestartet wird, verändern sich die BTSS-Variablen progStatus und chanStatus nicht, d.h. das HMI sieht diese in der Regel kurze Programmverarbeitung nicht.
 Bit 0 ist dem Interrupt-Kanal 1 zugeordnet.
 Bit 1 ist dem Interrupt-Kanal 2 zugeordnet, usw.
 Korrespondiert mit:
 MD20192 \$MC_PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE

20192	PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE		EXP	-		
-	Ausführung des Prog-Events auf BTSS nicht anzeigen		DWORD	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0
		0xF	7/2
			M

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

20196	TOCARR_ROTAX_MODE	C07	W1
-	ToolCarrier: Rotachseinst. bei nicht definierten Achspositionen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0
		3	7/3
			M

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 Rundachseposition 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.

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 Verfahrinformationen in der Korrektorebene (Dummysätze) an, die bei aktiver Fase/Rundung zwischen zwei Sätzen mit Verfahrinformation stehen dürfen.

20201	CHFRND_MODE_MASK	C09	V1
-	Verhalten Fase/Rundung	DWORD	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:

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-
		-	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...	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.

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...	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., 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.

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 Verfahrbewegung 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

1.3 NC-Maschinendaten

Die maximale Anzahl dieser Zwischensätze wird durch dieses MD vorgegeben. Bei Überschreitung wird der Alarm 10762 "Zuviele Leersätze zwischen 2 Verfahrssätzen 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 Satzzahl mit Korrekturunterdrückung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	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...	-	-	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...	-	-	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.

20260	PATH_IPO_IS_ON_TCP		EXP, C09, C05	-		
-	Geschwindigkeitsführung bei Spline		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	0/0	M

Beschreibung: Zur SW-internen Funktionsoptimierung.

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...	0.000001	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
 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.

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	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.
 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
 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 Vorbereitungs-kommando.
 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 Vorbereitungsbefehl kann für ein Werkzeug nur einmal ausgegeben werden.
 Bit 12 bis Bit 14
 Bit 12=1: Der Vorbereitungsbefehl (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 Vorbereitungsbefehl wird nicht ausgeführt, wenn sich das Werk-
zeug 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 Vorberei-
tungsbefehlen (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/Stop 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 Satzverar-
beitung.
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-/Magazin-
daten 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.)

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

MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER

MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

20320	TOOL_TIME_MONITOR_MASK	C06, C09	-			
-	Zeitüberwachung für WZ im Werkzeughalter	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	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			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1FFFFFF	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 Radius-

1.3 NC-Maschinendaten

Beispiele:

- 400 405 590 596 : Die Werkzeugtypen 400-405 und 590-596 sind Konturwerkzeuge
- 410 400 590 596 : Die Werkzeugtypen 400, 410 und 590-596 sind Konturwerkzeuge
- 450 0 420 430 : Die Werkzeugtypen 450 und 420-430 sind Konturwerkzeuge

20372	SHAPED_TOOL_CHECKSUM			C01, C08	-	
-	Checksumprüfung für Konturwerkzeuge			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/5	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal an, ob zum Abschluss der Definition von Konturwerkzeugen eine Schneide vorhanden sein muss, die die negativen Summen von Werkzeuglängenkomponenten und Werkzeugradius der Vorgängerschneiden enthält.

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-Dialekt-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...	-	-	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...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum bestimmt bei der Werkzeuglängenkorrektur im ISO-Dialekt--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.

20390	TOOL_TEMP_COMP_ON		C01, C08	K3,W1		
-	Aktivierung der Temperaturkompensation für Werkzeuglänge		BOOLEAN	RESET		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschindatum 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...	-	-	7/7	M

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.

20400	LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK		EXP, C05	B1		
-	Lookahead Folgesatzgeschwindigkeit		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	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, 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...	0.2	2.0	7/2	M

Beschreibung: Zur SW-internen Funktionsoptimierung.

20442	LOOKAH_SYSTEM_PARAM			EXP	-	
-	Systemparameter für erweiterten Lookahead			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	20	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0...	-	-	0/0	M

Beschreibung: Systemparameter für erweiterten Lookahead.

20443	LOOKAH_FFORM			EXP, C05	-	
-	Aktivieren des erweiterten LookAhead			BYTE	NEW CONF	
-						
-	5	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 Blockzykluszeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Blockzyklusprobleme 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		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Sonderfunktionen des Look Ahead:
 Bit 0 = 1:
 Die Safety Integrated Sollwertbegrenzung wird bereits im Look Ahead berücksichtigt.

20460	LOOKAH_SMOOTH_FACTOR		EXP, C05	B1		
%	Glättungsfaktor bei Look Ahead		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.	500.0	7/2	M

Beschreibung: Zugunsten einer ruhigeren Bahngeschwindigkeitsführung kann ein Glättungsfaktor vorgegeben werden.
 Er bestimmt den maximal zulässigen Produktivitätsverlust.
 Beschleunigungsvorgänge, die weniger als dieser Faktor zu einer kürzeren Programmlaufzeit beitragen, werden dann nicht durchgeführt.
 Betrachtet werden dabei nur Beschleunigungsvorgänge, deren Frequenz oberhalb der im MD32440 \$MA_LOOKAH_FREQUENCY parametrisierten Frequenz liegen.
 Durch Eingabe von 0.0 wird die Funktion deaktiviert.

20462	LOOKAH_SMOOTH_WITH_FEED		EXP, C05	B1		
-	Bahnglättung mit programmiertem Vorschub		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Das MD legt fest, ob bei der Glättung der Bahngeschwindigkeit auch der programmierte Vorschub berücksichtigt wird. In diesen Fällen kann der vorgegebene Faktor aus MD20460 \$MC_LOOKAH_SMOOTH_FACTOR besser eingehalten werden, wenn der Override auf 100% steht.
 Korrespondiert mit:
 MD32440 \$MA_LOOKAH_FREQUENCY,
 MD20460 \$MC_LOOKAH_SMOOTH_FACTOR

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	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 alten hin zum neuen Verhalten.

Korrespondiert mit:

FIFOCTRL

20464	PATH_MODE_MASK	EXP, C05	-
-	Bahnverhalten	DWORD	RESET
-			
-	-	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]

20465	ADAPT_PATH_DYNAMIC	EXP, C05	B1
-	Adaption der Bahndynamik	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.0 100.0 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Anpassfaktor kann die Dynamik von Änderungen der Bahngeschwindigkeit verringert werden.
 ADAPT_PATH_DYNAMIC[0] ist bei Brisk wirksam und reduziert die zulässige Beschleunigung.
 ADAPT_PATH_DYNAMIC[1] ist bei Soft wirksam und reduziert den zulässigen Ruck.
 Betrachtet werden dabei nur Beschleunigungsvorgänge, deren Frequenz oberhalb der im MD32440 \$MA_LOOKAH_FREQUENCY parametrisierten Frequenz liegen.
 Durch Eingabe von 1.0 wird die Funktion deaktiviert.

20470	CPREC_WITH_FFW	EXP, C06, C05	K6
-	Programmierbare Konturgenauigkeit	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 3 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 \$MA_EQUIV_CPREC_TIME parametrisiert.
 3: Wie 2, aber eine eventuell mit CTOL programmierte Konturgenauigkeit hat Vorrang vor \$SC_CONTPREC.
 Die Werte 0 und 1 werden nicht mehr empfohlen. Sie stellen lediglich noch die Kompatibilität zu älteren Softwareständen her.
 Korrespondiert mit:
 \$SC_CONTPREC, \$SC_MINFEED, \$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...	0.1
		-	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 MD \$MC_ORISON_MODE ermöglicht sein (Wert 100).

20478	ORISON_MODE	EXP	F2
-	Mode der Orientierungsglättung	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0
		3232	7/7
			M

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:
 ORIXES aktiv: Rundachsglättung, ORIXES 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.
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 1xx). 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 MD \$MC_G0_TOLERANCE_FACTOR bzw. mit STOLF = <...> programmierter Wert.

1xxx: Die Toleranzvorgabe erfolgt immer mit dem SD \$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 \$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	15744	7/7	M

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 überschliften unter Verwendung der achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL.

x2: Die Orientierungsbewegung wird überschliften 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 überschliften.

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 überschliften unter Verwendung der achsspezifischen Toleranzen MD33100 \$MA_COMPRESS_POS_TOL.

2x: Die Orientierungsbewegung bei G642 wird überschliften 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 überschliften.

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 Überschleifätzen 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:

Beim Überschleifen mit G644 wird der Überschleifabstand vorgegeben (ADIS bzw. ADISPOS). Dabei wird im Unterschied zu dem Wert 1xxx nach Möglichkeit der vorgegebene Überschleifabstand auch ausgenutzt. Die beteiligten Achsen erreichen dann evtl. nicht ihre maximal mögliche Dynamik.

1.3 NC-Maschinendaten

Mögliche Werte für die Zehntausenderstelle (Konfiguration von G644):

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.

Die Werte der Einer-, Zehner-, Hunderter- und Tausenderstellen werden addiert.

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, 1...	0 12 7/7 M

Beschreibung: Einstellungen für das Verhalten des Überschleifens von Orientierungsbewegungen mit OST/OSD.

Damit kann man einstellen, wie Satzübergänge überschliffen 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 überschliffen, die als Orientierungsachse in eine Transformation eingehen. Für Werte <> 0 werden eventuell vorhandene zusätzliche Rundachsen je nach Situation ebenso überschliffen.

Bedeutung der Einerstelle:

x0: Zusätzliche Rundachsen werden nicht überschliffen.

x1: Zusätzliche Rundachsen werden nur dann überschliffen, falls Rundachsinterpolation für die Orientierung aktiv ist.

x2: Zusätzliche Rundachsen werden auch dann überschliffen, 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 überschliffen.

1x: Rundachsbewegungen werden auch ohne aktive Transformation überschliffen. 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 M

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_G0_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.

20490	IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS		EXP	B1		
-	G641/G642 unabhängig vom Overload-Faktor		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Ein Satzübergang wird normalerweise nur dann mit G641 und G642 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 G641/G642 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 G641/G642 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, 0.0, 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	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.

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,

zusätzlich wird beim Wechsel von G00 nach Nicht-G00 vorausschauend im G00-Satz der Override des nachfolgenden Nicht-G00-Satzes berücksichtigt.

5: wie 0,

zusätzlich wird beim Wechsel von G00 nach Nicht-G00 und Nicht-G00 nach G00 vorausschauend der Override des nachfolgenden Satzes berücksichtigt.

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.e-9
		-	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.

20600	MAX_PATH_JERK			C05	B1,B2	
m/s ³	Bahnbezogener Maximalruck			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	5	100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9	-	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	
-						
-	5	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:
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 Bahnvoranschub, 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	
-						
-	5	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.

1.3 NC-Maschinendaten

20605	PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR	EXP, C05	B1
-	Faktor zur Glättung der Krümmung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	- - 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	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 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.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20607	PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_GEO	EXP, C05	B1
mm	Maximale Filterlänge für Geoachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2....	- - 0/0 M

Beschreibung: Maximale Filterlänge bei der Glättung der Krümmung und Torsion der Geo-Achsen.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.

20608	PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_RD	EXP, C05	B1
mm	Maximale Filterlänge für Rundachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5....	- - 0/0 M

Beschreibung: Maximale Filterlänge bei der Glättung der Krümmung und Torsion der Rundachsen.
 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 Beschleunigungsreserve festlegt, die die Bahnbewegung auf den Maschinenachsen ungenutzt lässt, um einer überlagerten Bewegung ausreichend Beschleunigungsreserve für die Geschwindigkeitsführung zu lassen.

Der Faktor 0.2 bedeutet das die Bahnachsen im normalen Betrieb 80 % der Bahnbeschleunigung ausnutzen. Erst mit der Anforderung einer überlagerten Bewegung können die 100 % der Bahnbeschleunigung 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.

Korrespondiert mit:

MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (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...	- - 7/2 M

Beschreibung: >0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements für Geometrieachsen
\$MN_JOG_INCR_SIZE[<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...	- - 7/2 M

Beschreibung: > 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements für Orientierungsachsen
\$MN_JOG_INCR_SIZE[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.
SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für Orientierungsachsen
= 0: keine Begrenzung für Orientierungsachsen

20622	HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE	C08, C06, C05	-
mm/min	Bahngeschwindigkeitsüberlagerung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	500., 500., 500., 500., 500., 500., 500....	- - 7/2 M

Beschreibung: Für die Geschwindigkeitsüberlagerung der Bahn gilt:
> 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements
(\$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...	- - 7/2 M

Beschreibung: Für die Geschwindigkeitsüberlagerung der Orientierung:
> 0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements
(\$MN_JOG_INCR_SIZE[<Inkrement/VDI-Signal>] bzw.

1.3 NC-Maschinendaten

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF...	0 0xFFFF 7/2 M

Beschreibung: Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens auf kanalspezifische VDI-Nahtstellensignale (Bit 0 bis Bit 7) bzw. den kontextsensitiven Interpolator-Stopp (Bit 7):

Bit = 0:
 Unterbrechung bzw. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken.

Bit = 1:
 Abbruch der Verfahrensbewegung 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: Vorschub Sperre (Ausnahme bei MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit6)
 Für Bit 4 Vorschub Sperre ist zu beachten, dass eine PLC kontrollierte Achse, für die MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit6 = 1 ist, durch die Vorschub Sperre nicht angehalten wird und damit hier auch keine Unterbrechung und keine Abbruch ausgelöst wird.
 Bit 5: Vorschub Korrektur
 Bit 6: Eilgang Korrektur
 Bit 7: Vorschub-Halt Geometrieachse bzw. kontextsensitiver Interpolator-Stopp

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 (\$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 (\$MN_HANDWH_TRUE_DISTANCE = 1 oder 3).

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 referiert 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 referiert sein, bevor NC-Start erlaubt wird.

1.3 NC-Maschinendaten

2: Erweiterung der Einstellung 1 in der Form, dass für NC-Start in MDA oder Überspeichern der Achs-Zustand "Position restauriert" anstelle von "referiert" ausreichend ist.

20730	G0_LINEAR_MODE			C09	P2	
-	Interpolationsverhalten bei G0			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	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).
 1: Lineare Interpolation (RTLION): Die Bahnachsen werden gemeinsam interpoliert.
 Korrespondiert mit:
 MD20732 \$MC_EXTERN_G0_LINEAR_MODE

20732	EXTERN_G0_LINEAR_MODE			N12	P2	
-	Interpolationsverhalten bei G00			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird das Interpolationsverhalten bei G00 festgelegt:
 0: Achsen werden als Positionierachsen verfahren
 1: Achsen interpolieren miteinander
 Korrespondiert mit:
 MD10886 \$MN_EXTERN_INCREMENT_SYSTEM

20734	EXTERN_FUNCTION_MASK			N12	-	
-	Funktionsmaske für externe Sprache			DWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xFFFF	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 Scanner führen zu Alarm
1:
Fehler im ISO Scanner werden nicht ausgegeben, es wird der Satz an den Siemens-Translator weitergegeben.

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

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.

20750	ALLOW_G0_IN_G96	C09, C05	P2,V1
-	G0-Logik bei G96, G961	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	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, 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.

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 abubrechen.

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	POWER ON	
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	-	-	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 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST bzw. \$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	POWER ON
-			
-	-	0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001...	- - 7/2 M

Beschreibung: Faktor für zulässige Kreisradiendifferenz
 Gibt für große Kreise den Faktor an, um den Start- und Endradius voneinander abweichen 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 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST bzw. \$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...	- - 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...	-
			7/2
			M

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...	-
			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...	-
			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, 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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....	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.

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	M

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.	7/7	M

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
		1211	7/7
			M

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.

Bedeutung der Einerstelle: Aktivierung der "echten" bahnrelativen Orientierungsinterpolation

xxx 0:

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 TILT-Winkels

Bedeutung der Zehnerstelle: Interpretation der mit LEAD und TILT programmierten Winkel

xx0x:

Die mit LEAD und TILT programmierten Winkel werden in der folgenden Drehreihenfolge ausgewertet:

1. LEAD = Drehung um Richtung senkrecht zur Tangente und Normalenvektor (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 (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 (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 (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 (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:

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 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 Rundachspalten ist nicht erlaubt.

21100	ORIENTATION_IS_EULER			C01, C09	F2,TE4,M1	
-	Winkeldefinition bei Orientierungsprogrammierung			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	M

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.

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...	-
			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...	-
			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...	-
			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	DWORD	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 M

Beschreibung: Definiert die Behandlung der Orientierungsänderung bei Vektorinterpolation, wenn die Orientierung durch den Polkegel, der mit dem MD2... \$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT... 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. Bezugpunktes auf dem Werkzeug (ORICURVE), und nicht direkt die Orientierungsachsen.

In der Polposition ist die Position der Polachse beliebig. Für die Großkreisinterpolation 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.

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 \$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 MD \$MC_POLE_ORI_MODE nicht wirksam. Z.B. wird bei \$MC_POLE_ORI_MODE = 1100 die mit dem Wert 100 aktivierte Aufteilung der Orientierungsbewegung nicht wirksam. Ist also das MD \$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	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			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 Maschindatum 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	ORIAX_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...	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_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

21130	ORIAX_TURN_TAB_2			C07	F2	
-	Bezugsachsensdefinition für Orientierungsachsen			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3...	0	3	7/2	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal die Zuordnung der Drehungen der Orientierungsachsen um die Bezugsachsen an (Definition 2).
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...	-	-	7/7	M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	1.0	360000000.0	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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

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...	-	-	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...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Geschwindigkeit für Orientierungsachsen im Kanal bei Jog-Betrieb

21158	JOG_JERK_ORI			C07	F2	
m/s³	Ruck für Joggen von Orientierungsachsen			DOUBLE	RESET	
-						
-	3	100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9	-	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 \$MC_JOG_JERK_ORI_ENABLE = 1 (SOFT) aktiviert, und durch \$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...	-
			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....	-
			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....	-
			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...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Beschleunigung der Geometrieachsen beim Verfahren in Jog.

Falls das Maschinendatum den Wert Null hat, so wird der Wert des Maschinendatums \$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....	1.e-9
			-
			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 \$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, .05...	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...	0 112 7/7 M

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.

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 Maschindatums.

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. Arbeitsfeldbegrenzungen 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.

21186	TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR		C01, C07	F2	
-	Offset der TOCARR-Rundachsen aus NPV		BOOLEAN	SOFORT	
-					
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	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		BYTE	RESET	
-					
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Maschindatum 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)

1.3 NC-Maschinendaten

Bit 3: Wirkung der Wertzuweisung auf die 3. Komponente von \$AA_TOFF[]
 0: absoluter Wert
 1: inkrementeller Wert (Integrator)

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...	-	7/2 M

Beschreibung: Geschwindigkeit für die Online Korrektur in Werkzeugrichtung [mm/min] über \$AA_TOFF[]

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...	1.0e-6	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...	-	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...	-	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...	-	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...	-
-	-	-	-
-	-	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 nicht berücksichtigt.

21204	LIFTFAST_STOP_COND	C09	M3
-	Stopverhalten beim Schnellabheben	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-	-	-	-
-	-	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. kontextsensitiver Interpolator-Stopp
 =0 Stop der Rückzugbewegung beim axialem Vorschub-Halt bzw. kontextsensitivem Interpolator-Stopp
 =1 kein Stop der Rückzugbewegung beim axialem Vorschub-Halt bzw. kontextsensitivem Interpolator-Stopp
 Bit1: Vorschub-Sperre im Kanal NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX6.0 (Vorschub-Sperre)
 =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. NCK-Eingangsbytes für NC-Progr.-Interrupts	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: HW-Zuordnung des schnellen Eingangsbytes für NC-Programm-Interrupts
 Bit 0 bis 7:
 Nummer des verwendeten Einganges
 Bit 16 bis 23:
 Maske der Signale, die der Kanal nicht auswerten soll
 Bit 24 bis 31:
 Maske der Signale, die invertiert ausgewertet werden sollen.
 Bit gesetzt: Interrupt wird von fallender Flanke ausgelöst.
 Mögliche Eingänge:
 1:
 On Board-Eingänge der 840D (4 schnelle + 4Bits über VDI-Vorgabe)
 2 - 5:
 externe digitale Eingänge (schnelle NCK-Peripherie oder VDI-Vorgabe)
 128 - 129:
 Komparator-Byte (resultiert aus schnellen Analogeingängen oder VDI-Vorgabe)

21220	MULTFEED_ASSIGN_FASTIN	C01, C09	A4,V1
-	Zuordnung der NCK-Peripherie für 'mehrere Vorschübe im Satz'	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-			7/2 M

Beschreibung: Mit dem MD21220 \$MC_MULTFEED_ASSIGN_FASTIN (Zuordnung der Eingangsbytes der NCK-Peripherie für "Mehrere Vorschübe in einem Satz") können maximal zwei digitale Eingangsbytes bzw. Komparator-Eingangsbytes der NCK-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'	BYTE	POWER ON
-			
-	-	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 höchstpriore 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 höchstprioren Eingangs festgelegt werden:

Gesetztes Bit 2 - 7 bewirkt, dass der zugehörige Vorschub (F2 bis F7), der vom jeweils höchstprioren 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

Bit 8 - 31: reserviert

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 projektierte Kopplung bestimmt.

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 Istwertkopplung 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 COUNDEF kann die Kopplungsart im NC-Teilprogramm bei ausgeschalteter Kopplung verändert werden, sofern dies nicht mit dem kanalspez. MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1 verriegelt ist. Der parametrisierte 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-Teilprogramm 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:	DWORD	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)

21340	COUPLE_IS_WRITE_PROT_1	C09	S3
-	Änderung der Kopplungsparameter nicht möglich	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird festgelegt, ob die Kopplungsparameter (Übersetzungsverhältnis, Satzwechselfverhalten, Kopplungsart) für das mit den kanalspez. Maschinendaten COUPLE_AXIS_1[n] projektierte Synchronspindel­paar 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
 (Synchronspindel­paar 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
 (Satzwechselfverhalten 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...	- - 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 Zahnücke 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...	- - 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....	- - 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....	- - 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....	- - 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....	- - 7/2 M

Beschreibung: Y-Offset für Lineal

Es gilt: $Y(0) = Y(\text{Offset}) + Q1 < Y(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < Y(\text{Richtungsvektor}Q2)$

1.3 NC-Maschinendaten

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., 0....	- - 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., 1....	- - 7/2 M

Beschreibung: Y-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1
 Es gilt: $Y(0) = Y(\text{Offset}) + Q1 < Y(\text{Richtungsvektor}Q1) + Q2 < Y(\text{Richtungsvektor}Q2)$

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....	- - 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....	- - 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....	- - 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 Schleifteil bei Centerl.-Schl.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

Beschreibung: Die Angabe der oberen Berührungsgrenze des Lineals mit dem Schleifteil (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 Schleifteil bei Centerl.-Schl.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

Beschreibung: Die Angabe der unteren Berührungsgrenze des Lineals mit dem Schleifteil (d2) wird zur Überwachung der Auflagenbereichsgrenzen benötigt.
Korrespondiert mit MD:
TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT

21522	TRACLG_GRINDSPI_NR	C07	-
-	Definition der Schleifspindel für Centerless-Schleifen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	1 20 7/2 M

Beschreibung: Hier wird die Nr. der Schleifspindel angegeben.

21524	TRACLG_CTRLSPI_NR	C07	-
-	Definition der Regelspindel für Centerless-Schleifen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1 20 7/2 M

Beschreibung: Hier wird die Nr. der Regelspindel angegeben.

21526	TRACLG_G0_IS_SPECIAL	C07	-
-	Sonderlogik für G0 bei Centerless-Schleifen	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	- - 7/2 M

Beschreibung: Damit kann bei Übergängen von Bewegungssätzen mit G0 und ohne G0 definiert werden, wie sich die Drehzahl der Regelscheibe verhalten soll (siehe Tabelle).

TRACLG_G0_IS_SPECIAL = 1:

Beim Übergang von einem Bewegungssatz mit G0 auf einen ohne G0 wird die Drehzahl der Regelscheibe während des G0-Satzes auf die gewünschte Anfangsdrehzahl im Satz ohne G0 hochgefahren.

TRACLG_G0_IS_SPECIAL = 0:

Die Drehzahl der Regelscheibe wird nur bei Bewegungssätzen ohne G0 geregelt (die Übergänge von einem Bewegungssatz mit G0 auf einen ohne G0 werden nicht berücksichtigt).

22020	AUXFU_ASSIGN_EXTENSION			C04	H2,S1	
-	Hilfsfunktionserweiterung			DWORD	POWER ON	
-						
-	255	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...	-	-	7/2	M

Beschreibung: siehe MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

22035	AUXFU_ASSIGN_SPEC			C04	H2	
-	Ausgabe-Spezifikation			DWORD	POWER ON	
-						
-	255	0, 0...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Spezifikation des Ausgabeverhaltens der anwenderdefinierten Hilfsfunktionen.
 Bit 0 = 1Quittierung "normal" nach einen OB1-Takt
 Bit 1 = 1Quittierung "quick" mit OB40
 Bit 2 = 1keine vordefinierte Hilfsfunktion
 Bit 3 = 1keine Ausgabe an die PLC
 Bit 4 = 1Spindelreaktion nach der Quittung durch die PLC
 Bit 5 = 1Ausgabe vor der Bewegung
 Bit 6 = 1Ausgabe während der Bewegung
 Bit 7 = 1Ausgabe am Satzende
 Bit 8 = 1keine Ausgabe nach Satzsuchlauf Type 1,2,4
 Bit 9 = 1Aufsammlung während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
 Bit 10 = 1 keine Ausgabe während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
 Bit 11 = 1kanalübergreifende Hilfsfunktion (SERUPRO)
 Bit 12 = 1Ausgabe 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

1.3 NC-Maschinendaten

22037	AUXFU_ASSIGN_SIM_TIME	C04	H2,S1
-	Quittierungszeit	DWORD	POWER ON
-			
-	255	0, 0...	0 0x7FFFFFFF 7/2 M

Beschreibung: Quittierungszeit der Hilfsfunktion in msec.
siehe MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

22040	AUXFU_PREDEF_GROUP	C04	H2
-	Vordefinierte Hilfsfunktionsgruppen.	DWORD	POWER ON
-			
-	301	1, 1, 1, 1, 1, 1, 2, 2, 2, 2, 2, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 3, 1, 1, 1...	0 168 7/2 M

Beschreibung: Gruppenzuordnung von vordefinierten Hilfsfunktionen.
Für die Indices 0, 1, 2, 3, 4, 22, 23, 24 können die vordefinierten Gruppen nicht geändert werden.

22050	AUXFU_PREDEF_TYPE	C04	H2
-	Vordefinierte Hilfsfunktionsart	STRING	POWER ON
-			
-	301	"M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M"...	- - 7/2 M

Beschreibung: Die Adresscodes der vordefinierten Hilfsfunktionen sind fest vorgegeben.
Diese Einstellung kann nicht geändert werden!

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			DWORD	POWER ON	
-						
-	301	0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Spezifikation des Ausgabeverhaltens der vordefinierten Hilfsfunktionen.

- Bit 0 = 1Quittierung "normal" nach einen OB1-Takt
- Bit 1 = 1Quittierung "quick" mit OB40
- Bit 2 = 1keine vordefinierte Hilfsfunktion
- Bit 3 = 1keine Ausgabe an die PLC
- Bit 4 = 1Spindelreaktion nach der Quittung durch die PLC
- Bit 5 = 1Ausgabe vor der Bewegung
- Bit 6 = 1Ausgabe während der Bewegung
- Bit 7 = 1Ausgabe am Satzende
- Bit 8 = 1keine Ausgabe nach Satzsuchlauf Type 1,2,4
- Bit 9 = 1 Aufsammlung während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 10 = 1keine Ausgabe während Satzsuchlauf Type 5 (SERUPRO)
- Bit 11 = 1kanalübergreifende Hilfsfunktion (SERUPRO)
- Bit 12 = 1Ausgabe 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	0x7FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Quittierungszeit der Hilfsfunktion in msec.
siehe MD22010 \$MC_AUXFU_PREDEF_TYPE[n] (Hilfsfunktionsart)

22100	AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE			C04	H2	
-	Satzwechselverzögerung bei schnellen Hilfsfunktionen.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	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 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 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] und hat höhere Priorität!

22210	AUXFU_S_SYNC_TYPE	C04	H2,2,4
-	Ausgabezeitpunkt der S-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	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 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] und hat höhere Priorität!

22220	AUXFU_T_SYNC_TYPE	C11, C04	H2,2,4
-	Ausgabezeitpunkt der T-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 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 Satzwechselverzögerung)
- 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation

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] und hat höhere Priorität!

22230	AUXFU_H_SYNC_TYPE	C04	H2,2,4
-	Ausgabezeitpunkt der H-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 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 Satzwechselverzögerung)

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] und hat höhere Priorität!

22240	AUXFU_F_SYNC_TYPE	C04	H2,K1,V1,Z1
-	Ausgabezeitpunkt der F-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	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 Satzwechselverzögerung)
- 4 = Ausgabe entsprechend der vordefinierten Ausgabespezifikation

1.3 NC-Maschinendaten

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] und hat höhere Priorität!

22250	AUXFU_D_SYNC_TYPE	C04	H2
-	Ausgabezeitpunkt der D-Funktionen (Werte siehe MD22200)	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 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] und hat 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 bezüglich 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 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] und hat 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,

MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR,

MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE

Bei externem Sprachmode:

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

Bei Nibbeln:

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...	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_M0_VALUE

Bei externem Sprachmode:

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

Bei Nibbeln:

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...	-	-	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...	-	-	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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

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	2	3/3	M

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 \$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. Empfohlene Einstellung für Formbauanwendungen

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	M

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 \$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 \$MC_FGROUP_PATH_MODE = 0 an.

Korrespondiert mit:
MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES, MD22430 \$MC_FGROUP_PATH_MODE

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...	-	-	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

22512	EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLC		C11, C04	-		
-	Sende G-Codes einer externen NC-Sprache an PLC		BYTE	POWER ON		
-						
-	8	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 externer Sprachen, deren G-Codes bei Satzwechsel/Reset an die Nahtstelle NCK/PLC ausgegeben werden.
Die Schnittstelle wird mit jedem Satzwechsel und nach RESET aktualisiert.
Achtung:
Es ist nicht gewährleistet, dass ein PLC-Anwenderprogramm jederzeit einen satzsynchronen Zusammenhang zwischen aktivem NC-Satz und den anliegenden G-Codes hat (Bsp. Bahnbetrieb mit sehr kurzen Sätzen).

22515	GCODE_GROUPS_TO_PLC_MODE		C04	-		
-	Verhalten der G-Gruppenübergabe an PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

Beschreibung: Zur Einstellung des Verhaltens, wie die G-Gruppen datenmäßig in der PLC zu interpretieren sind.
Beim jetzigen Verhalten (Bit 0 = 0) ist die G-Gruppe der Array-Index eines 64 Byte großen Felds (DBB 208 - DBB 271).
Damit kann max. die 64. G-Gruppe erreicht werden.
Beim neuen Verhalten (Bit 0 = 1) ist die Datenablage in der PLC max. 8 Byte (DBB 208 - DBB 215) groß.
Bei diesem Verfahren ist der Array-Index dieses Byte-Arrays identisch dem Index des MD22510 \$MC_GCODE_GROUPS_TO_PLC[Index] und MD22512 \$MC_EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLC[Index].
Hierbei darf jeder Index (0 - 7) nur bei einem der beiden Maschinendaten gesetzt werden, beim jeweils anderen MD muss der Wert 0 eingetragen sein.
Bit 0(LSB) = 0:
Verhalten wie bisher, das 64 Byte große Feld wird für die Anzeige der G-Codes benutzt
Bit 0(LSB) = 1:
Der Anwender stellt ein, für welche G-Gruppen die ersten 8 Byte benutzt werden sollen

22530	TOCARR_CHANGE_M_CODE		C04	H2,W1		
-	M-Code bei Werkzeugträgerwechsel		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-99999999	99999999	7/2	M

Beschreibung: Der Betrag dieses Maschinendatums gibt die Nummer des M-Codes an, der bei Aktivierung eines Werkzeugträgers an der VDI-Schnittstelle ausgegeben wird.

- Ist das MD positiv, wird immer der unveränderte M-Code ausgegeben.
- Ist das MD negativ, wird die Nummer des Werkzeugträgers zum Betrag des Maschinendatums addiert und die Nummer ausgegeben.

Sonderfälle:
Hat die Nummer des auszugebenden M-Codes oder der Betrag dieses MDs selbst einen der Werte 0 bis 6, 17 oder 30, wird kein M-Code ausgegeben. Es wird nicht überwacht, ob ein derart erzeugter M-Code zu Konflikten mit anderen Funktionen führt.

Literatur:

/FB/, H2, Hilfsfunktionsausgabe an PLC

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...	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...	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...	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
		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.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0
		0x1FF	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 Werkzeugwechselfbereitung erkannt, wird der Alarm bzgl. des Vorbereitungsfehls (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 Werkzeugwechselfbereitung 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 gesperrtes 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 gesperrt ist: WZ-Wechselkommando erzeugen, das ein Ersatz-WZ anfordert. Gibt es eins solches nicht, so wird ein Alarm erzeugt.

Bit 3=1: Der Gesperrtzustand des Spindelwerkzeugs wird ignoriert. Das Werkzeug wird aktiv. Das folgende Teileprogramm sollte derart formuliert sein, dass keine Teile mit dem gesperrten Werkzeug gefertigt werden.

Bit 4=0: Standard: Es wird versucht, das Spindelwerkzeug bzw. dessen Ersatz-WZ zu aktivieren

Bit 4=1: Falls das Werkzeug auf der Spindel gesperrt 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 gesperrtes Werkzeug in Spindel

1 / 0: Wird nicht automatisch gewechselt

0 / 1: Ein T0 wird bei gesperrtem 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. die MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT, 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

a) mindestens eines der MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT, MD20272 \$MC_SUMCORR_DEFAULT ungleich Null ist (T0 D0 DL=0 ist die korrekte Programmierung).

b) 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, \$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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 TO-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, das 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.)

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

\$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 0

Programmtest mit der Suchlauf-/Dryrun-Geschwindigkeit

Unter Programmtest wird mit folgender Geschwindigkeit gefahren:

Achsen: \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*Probelaufvorschub

Spindeln: \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*programmierte Drehzahl

Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden nicht beachtet.

\$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.
 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 2
 Programmtest mit der Dryrun-Geschwindigkeit
 Unter Programmtest wird mit der programmierten Geschwindigkeit / Drehzahl
 mit gefahren.
 Dynamische Begrenzungen von Achsen / Spindeln werden beachtet.
 \$MC_SERUPRO_SPEED_MODE= 3
 Programmtest mit der Suchlauf-Geschwindigkeit
 Unter Programmtest wird mit folgender Geschwindigkeit gefahren:
 Achsen: \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR*programmierte Vorschub
 Spindeln: \$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 \$MC_SERUPRO_SPEED_FACTOR multipliziert, sondern nur die
 programmierte Spindeldrehzahl. Dadurch ergibt sich auch hier eine Erhöhung
 der effektiven
 Bahngeschwindigkeit um den \$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, 1.0 10.0, 10.0, 10.0...	-	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 multipli-
 ziert 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	DWORD	RESET
-			
-	-	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	DWORD	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-Paramter == 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.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	- - 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		DWORD	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 der- art definierten Programmbereich ein Programmabbruch, so wird im Unterbre- chungszeiger (BTSS-Baustein InterruptionSearch) nicht der aktuell bearbeitete Teileprogrammsatz abgelegt, sondern der letzte Satz vor dem Akti- vieren 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!

22702	TRACE_STARTTRACE_STEP		EXP, C06	-		
-	Bedingungen für den Start der Traceaufzeichnung		STRING	POWER ON		
NBUP						
-	2	, , , , , , , , ...	-	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur für den Diagnose-Einsatz bestimmt.
siehe TRACE_STARTTRACE_EVENT
Bei TRACE_STARTTRACE_EVENT BLOCK_CHANGE wird der String TRACE_STARTTRACE_STEP als Filename und Satznummer interpretiert!
Bei BSEVENTTYPE_SETALARM wird der String als Alarmnummer interpretiert.

22704	TRACE_STOPTRACE_EVENT		EXP, C06	-		
-	Bedingungen für den Stop der Traceaufzeichnung		STRING	POWER ON		
NBUP						
-	-	CLEARCANCELALAR M_M, CLEARCANCELALAR M_M...	-	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendatum ist nur für den Diagnose-Einsatz bestimmt.
Die Aufzeichnung der Diagnosedaten endet, wenn das Ereignis (TRACE_STOP_ART_EVENT) an dem Tracepoint (TRACE_STOPTRACE_TRACEPOINT) und im richtigen Schritt (TRACE_STOPTRACE_STEP) eingetroffen ist!
Nach dem Erreichen der Stopbedingung werden die bisher aufgezeichneten Diag- nosedaten in einem File "NCSCTryy.MPF" bzw. bei NCU-LINK in "NCxxTRyy.MPF" im MPF-Directory abgespeichert.

1.3 NC-Maschinendaten

22706	TRACE_STOPTRACE_STEP			EXP, C06	-	
-	CommandSequenzStep, mit dem die Aufzeichnung endet.			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	2	, , , , , , , , ...	-	-	2/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum ist nur für den Diagnose-Einsatz bestimmt.

22708	TRACE_SCOPE_MASK			EXP, C06	-	
-	Wählt Trace-Inhalte aus.			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	-	...	-	-	2/2	M

Beschreibung:

Das Maschinendatum ist nur für Diagnosezwecke bestimmt.
 Mit dem MD-Datum werden bestimmte Trace-Inhalte ausgewählt.
 Durch den Eintrag SETALARM wird das Alarmumfeld aufgezeichnet und durch BLOCK_CHANGE wird der Satzwechsel im Hauptlauf mitprotokolliert.

22710	TRACE_VARIABLE_NAME			-	-	
-	Festlegung der Trace-Daten			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	10	"BL_NR", "TR_POINT", "EV_TYPE", "EV_SRC", "CS_ASTEP"...	-	-	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...	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			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0FFFFFF	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 Teileprogrammdirectory 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
 - 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 unbenutzt.
 - 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 Komman-
 dosequenzen
 - 19 Aufzeichnung, wann der Event-Destructor gerufen wird

22800	TRACE_COMPRESSOR_OUTPUT			EXP, C01	-	
-	Aktivierung der Traceausgabe für Kompressor			BYTE	POWER ON	
NBUP						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/0	M

Beschreibung:

Mit diesem Maschinendatum kann eine Trace-Ausgabe des Kompressors aktiviert werden. Damit werden die vom Kompressor erzeugten Polynome in einen internen File ausgegeben. Ist dieses MD aktiv, arbeitet der NCK wie ein Präprozessor, d.h. es erfolgt auch keine Programmabarbeitung.

Für dieses MD sind folgende Werte möglich:

- 0: Trace-Ausgabe nicht aktiv
- 1: Es werden die vom Kompressor erzeugten Polynome ausgegeben.
- 2: Es wird zusätzlich ausgegeben:
 - Art der Stetigkeit der vom Kompressor generierten Satzübergänge
 - Kompressionsrate (Anzahl der komprimierten Sätze)
 - Eckenerkennung

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...	-	-	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...	-	-	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...	-	-	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...	-	-	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

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	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 paral-
 lele Geometrieachse:

24000	FRAME_ADD_COMPONENTS		C03	K2		
-	Framekomponenten für G58 und G59		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Additiv programmierbare Framekomponenten können separat programmiert und
 modifiziert werden.

1.3 NC-Maschinendaten

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			DWORD	RESET	
-						
-	-	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			DWORD	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			DWORD	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	DWORD	RESET
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x00000FFF 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 [].
 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	DWORD	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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	POWER ON
-			
-	-	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	DWORD	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	DWORD	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	DWORD	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. 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	DWORD	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.

24100	TRAFO_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
			M

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, s. MD24582
 \$MC_TRAFO5_TCARR_NO_1 bzw. 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	20	7/7	M

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"

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 2. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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 Arbeitsfeldebegrenzungen.

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	M

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 3. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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	M

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"

1.3 NC-Maschinendaten

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 4. Transformation oder extern behandelt wird.
Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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	M

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 5. Transformation oder extern behandelt wird. Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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.

24440	TRAFO_TYPE_6			C07	-	
-	Typ der Transformation 6 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Typ der Transformation, die als sechste im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

1.3 NC-Maschinendaten

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 6. Transformation oder extern behandelt wird. Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 7. Transformation oder extern behandelt wird. Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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.

24460	TRAFO_TYPE_8			C07	F2,TE4,M1	
-	Typ der Transformation 8 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Typ der Transformation, die als achte im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

1.3 NC-Maschinendaten

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	20	7/7	M

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 8. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

24464	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_8			C07	-	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 8			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

Beschreibung: MD gibt für den Fall der aktiven Transformation 8 an, auf welche Kanalachsen die Achsen des kartesischen Koordinatensystems abgebildet werden. Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

24466	TRAFO_INCLUDES_TOOL_8			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 8. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 8. Transformation oder extern behandelt wird. Dieses Maschindatum 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 Maschindatum 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.

24470	TRAFO_TYPE_9			C07	M1	
-	Typ der Transformation 9 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Typ der Transformation, die als neunte im Kanal zur Verfügung steht.- Bedeutung siehe MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1.

24472	TRAFO_AXES_IN_9	C07	-
-	Achszuordnung für Transformation 9	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
			M

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 9. Transformation. - Bedeutung siehe TRAFO_AXES_IN_1.

24474	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_9	C07	-
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 9	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			M

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...	-
			-
			7/7
			M

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
			M

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, 0, 0...	0
			20
			7/7
			M

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
			20
			7/7
			M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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 Linearrachsen.

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-Achstransformation 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-
			7/7
			M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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 MD \$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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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):

1.3 NC-Maschinendaten

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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

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...	-89. 89. 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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	TRAFO5_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...	-	-	7/7	M

Beschreibung:

Gibt Vektor der Werkzeugorientierung bei der allgemeinen 5-Achs-Transformation (TRAFO_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	TRAFO6_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...	-	-	7/7	M

Beschreibung:

Gibt einen Vektor an, der bei der allgemeinen 6-Achs-Transformation (TRAFO_TYPE_* = 24, 40, 56, 57) senkrecht auf der Werkzeugorientierung (TRAFO5_BASE_ORIENTATION_1) steht.

Sind TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_1 und TRAFO5_BASE_ORIENTATION_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	TRAFO5_TOOL_VECTOR_1			C07	F2	
-	Orientierungsvektorrichtung 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.

0 : Werkzeugvektor in x-Richtung

1 : Werkzeugvektor in y-Richtung

2 : Werkzeugvektor in z-Richtung

24582	TRAFO5_TCARR_NO_1			C07	F2	
-	TCARR-Nummer für die 1. 5-Achs-Transformation			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

Beschreibung:

Ist der Wert dieses Maschinendatums ungleich Null und das MD2... \$MC_TRAFO_TYPE..., das auf die erste Orientierungstransformation verweist, hat den Wert 72, werden die Kinematikdaten (Offsets usw.), welche die erste 5-Achs-Transformation parametrieren, nicht aus den Maschinendaten, sondern aus den Daten des orientierbaren Werkzeugträgers, auf das dieses Maschinendatum verweist, gelesen.

24585	TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_1			C07	F2,M1	
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 1			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	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 1
Nur bei aktiver 5-Achs Transformation 1 wirksam.

24590	TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_1			C01, C07	F2	
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

Beschreibung: Der programmierbare Offset für Orientierungsachsen wird automatisch aus der bei Einschalten einer Orientierungstransformation für die Orientierungsachsen aktiven Nullpunktverschiebung übernommen.

24594	TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_1			C07	F2	
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 1			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkeloffset der externen Rundachse in Grad für die erste 7-Achs-Transformation eines Kanals.
Nicht relevant:
wenn die Option "5-Achs-Transformation" nicht installiert ist.

24595	TRAFO7_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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der ersten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAFO_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	TRAFO5_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...	-	-	7/7	M

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:

1.3 NC-Maschinendaten

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.

24610	TRAFO5_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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Gibt für jeden Kanal den Offset der Rundachsen in Grad für die zweite Orientierungstransformation an.

24620	TRAFO5_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...	-	-	7/7	M

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 Linearrachsen.
 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-Achs-Transformation 2		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-
			7/7 M

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 MD \$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.

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...	-
			7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-89.	89.	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Wie TRAF05_AXIS1_1 jedoch für die zweite Orientierungstransformation eines Kanals

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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 M

Beschreibung: Wie TRAF05_TCARR_NO_1, jedoch für die zweite Orientierungstransformation.

24685	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_2	C07	F2
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 1	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	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 2
Nur bei aktiver 5-Achs Transformation 2 wirksam.

24690	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_2	C01, C07	-
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- - 7/2 M

Beschreibung: Wie TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_1, jedoch für 2. Transformation eines Kanals

1.3 NC-Maschinendaten

24694	TRAFO7_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...	-	-	7/7	M

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	TRAFO7_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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Das MD gibt den Vektor an, der bei der zweiten allgemeinen 5/6-Achs-Transformation (TRAFO_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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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
			M

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
			M

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, 0.0...	-
		-	7/7
			M

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

1.3 NC-Maschinendaten

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...	- - 7/7 M

Beschreibung: Gibt für die 2. TRAANG-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeug-nullpunktes 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 M

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 M

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

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...	- - 7/7 M

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
-	-		2
-	-		7/7
-	-		M

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	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0
-	-		0x7
-	-		7/7
-	-		M

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: \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
- Bit1: \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_1[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
- Bit2: \$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
-	-		1
-	-		7/7
-	-		M

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 Teilprogramm 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...	-
-	-		-
-	-		7/7
-	-		M

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

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-
			7/7
			M

Beschreibung: Gibt für die 1. TRACYL-Transformation eine Basisverschiebung des Werkzeug-nullpunktes 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...	-
			7/7
			M

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
			M

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.

24856	TRACYL_BASE_TOOL_COMP_2	C07	M1,K2
-	Kompensation des BASE_TOOL im Frame TRACYL 2	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0
			0x7
			7/7
			M

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: \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
Bit1: \$MC_TRACYL_BASE_TOOL_2[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
Bit2: \$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 M

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 Teilprogramm 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...	- 7/7 M

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...	- 7/7 M

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...	- 7/7 M

Beschreibung: Gibt für die erste vereinbarte TRANSMIT-Transformation den Offset der Rundachse in Grad gegenüber der Nullstellung während TRANSMIT aktiv an.

1.3 NC-Maschinendaten

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
			2
			7/7
			M

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	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0
			0x7
			7/7
			M

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: \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
Bit1: \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_1[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
Bit2: \$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...	-
			-
			7/7
			M

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

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
			M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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	M

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			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0x0	0x7	7/7	M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

Bit0: \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2[0] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit1: \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_2[1] wird über \$P_TRAFRAME kompensiert.
 Bit2: \$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...	-	-	7/7	M

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	M

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...	-	-	7/7	M

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	20	7/7	M

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).
 Es müssen 5 Transformationen über Maschinendaten eingestellt werden, z.B.
 TRAF0_TYPE_1 = 16 (5-Achs-Transformation)
 TRAF0_TYPE_2 = 256 (Transmit)
 TRAF0_TYPE_3 = 1024 (Schräge Achse)
 TRAF0_TYPE_4 = 8192 (Verkettete Transformation)
 TRAF0_TYPE_5 = 8192 (Verkettete Transformation)
 Soll die 4. Transformtion die Verkettung 5-Achs-Transformation / Schräge Achse sein und die 5. Transformtion 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 (TRAF0_TYPE_1 bis TRAF0_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.

24996	TRACON_CHAIN_2			C07	M1	
-	Transformationsverkettung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	0	20	7/7	M

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.

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 M

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	20	7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7 M

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...	-	-	7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7 M

Beschreibung:

Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 12. im Kanal zur Verfügung steht.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAFO_TYPE_1.

1.3 NC-Maschinendaten

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

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	20	7/7	M

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 13. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

1.3 NC-Maschinendaten

25136	TRAFO_INCLUDES_TOOL_14			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 14. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	M

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	M

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, 0...	0	20	7/7	M

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	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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.

25150	TRAF0_TYPE_16	C07	F2
-	Definition der 16. Transformation im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7
			M

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 16. im Kanal zur Verfügung steht.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_TYPE_1.

25152	TRAF0_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, 0...	0
			20
			7/7
			M

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 16. Transformation.

Bedeutung wie TRAF0_AXES_IN_1.

25154	TRAF0_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
			20
			7/7
			M

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 TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_1.

25156	TRAF0_INCLUDES_TOOL_16	C07	M1,F2
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 16. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			7/7
			M

Beschreibung: Das MD gibt für jeden Kanal an, ob das Werkzeug in der 16. Transformation oder extern behandelt wird.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_INCLUDES_TOOL_1.

25160	TRAF0_TYPE_17	C07	F2
-	Definition der 17. Transformation im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7
			M

Beschreibung: Dieses MD gibt für jeden Kanal an, welche Transformation als 17. im Kanal zur Verfügung steht.

Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF0_TYPE_1.

1.3 NC-Maschinendaten

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	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

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	20	7/7	M

Beschreibung: Achszuordnung am Eingang der 18. Transformation.
Bedeutung wie TRAFO_AXES_IN_1.

25186	TRAFO_INCLUDES_TOOL_19			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 19. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	M

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	M

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...	0	20	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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.

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

Beschreibung: Gibt bei 6-Achs-Transformationen den Offset zwischen der 2. und der dritten Rundachse für die 3. Transformation jedes Kanals an.

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...	-	7/7 M

Beschreibung: Der Wert gibt bei 5-Achs-Transformation mit geschwenkter Linearachse den Offset der Rundachse, welche die Linearachse schwenkt, gegenüber dem Maschinen-nullpunkt 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...	-89.	89. 7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_TCARR_NO_1.

25285	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_3	C07	F2
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 3	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	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
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...	-
			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...	-
			7/7
			M

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...	-
			7/7
			M

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...	-
			7/7
			M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Endwinkel-Toleranz bei Interpolation durch den Pol für 5/6-Achs-Transformation 4.
Die Bedeutung entspricht ansonsten TRAF05_POLE_TOL_1.

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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...	-	7/7 M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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...	-89. 89. 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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.

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...	-	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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		
-	Orientierungsvektorrichtung 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	M

Beschreibung: Die Bedeutung entspricht TRAF05_TCARR_NO_1.

25385	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_4		C07	F2		
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 4		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	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 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...	-	-	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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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 20 7/7 M

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 20 7/7 M

Beschreibung: Transformationskette der 6. verketteten Transformation.
 Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

25497	TRACON_CHAIN_7	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 M

Beschreibung: Transformationskette der 7. verketteten Transformation.
 Zur Dokumentation siehe TRACON_CHAIN_1

Korrespondiert mit:

MD26004 \$MC_NIBBLE_PUNCH_OUTMASK[n]

Literatur:

/FB/, A4, Digitale und analoge NCK-Peripherie

26004	NIBBLE_PUNCH_OUTMASK		C01, C09	N4	
-	Maske für schnelle Ausgangsbits		BYTE	POWER ON	
-					
-	8	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 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		BYTE	POWER ON	
-					
-	8	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 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:
 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...	-	-	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		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	7, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 Nibbel 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:
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....	-
-	-	-	-
-	-	-	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 Stanzsignales	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Wenn Hubaktiv-Signal beispielsweise durch Stoßelüberschwingungen 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	DWORD	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.

27200	MMC_INFO_NO_UNIT		EXP, -	-		
-	HMI Info (ohne physikalische Einheit)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	80	45., 2., 0., 1., 0., - 1., 0., 1., 100., 1., 1., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27201	MMC_INFO_NO_UNIT_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (ohne physikalische Einheit)		BYTE	POWER ON		
-						
-	80	1, 1...	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27202	MMC_INFO_POSN_LIN		EXP, -	-		
mm	HMI Info (linear Positionen)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	50	0., 0., 1., 1., 0., 0., 100., 0., 0., 1000., 1., 1....	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27203	MMC_INFO_POSN_LIN_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (linear Positionen)		BYTE	POWER ON		
-						
-	50	1, 1...	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27204	MMC_INFO_VELO_LIN		EXP, -	-		
mm/min	HMI Info (linear Geschwindigkeiten)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	16	10., 10., 2000., 10000., 300., 1000., 1000., 10., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27205	MMC_INFO_VELO_LIN_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (linear Geschwindigkeiten)		BYTE	POWER ON		
-						
-	16	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27206	MMC_INFO_CUT_SPEED		EXP, -	-		
m/min	HMI Info (Schnittgeschwindigkeiten)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	5	100., 0., 0., 0., 0., 100., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27207	MMC_INFO_CUT_SPEED_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (Schnittgeschwindigkeiten)		BYTE	POWER ON		
-						
-	5	1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27208	MMC_INFO_REV_FEED		EXP, -	-		
mm/Umdr	HMI Info (Vorschübe)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	10	1., 0.100, 1., 1., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

27209	MMC_INFO_REV_FEED_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (Vorschübe)		BYTE	POWER ON		
-						
-	10	1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	M

Beschreibung: -

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		DWORD	RESET		
-						
-	-	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

1.3 NC-Maschinendaten

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			DWORD	RESET	
-						
-	-	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

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 werkzeugunabhängig.
 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			DWORD	RESET	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0FFFF	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 Bit 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 2Reserviert!
 Bit 3Reserviert!
 Bit 4 - 7:Aktivierung \$AC_TOTAL_PARTS

 Bit 4 = 1:Zähler \$AC_TOTAL_PARTS ist aktiv
 Weitere Bedeutung Bit 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 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 Bit 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 Bit 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
 Korrespondiert mit:
 MD27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE

27882	PART_COUNTER_MCODE			C09	K1	
-	Werkstückzählung mit anwenderdefiniertem M-Befehl			BYTE	POWER ON	
-						
-	3	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	99	7/2	M

Beschreibung: Bei einer Aktivierung der Werkstückzählung über das MD27880 \$MC_PART_COUNTER kann der Zählimpuls über einen speziellen M-Befehl ausgelöst werden. Nur in diesem Fall werden die hier definierten Werte beachtet.
 Bedeutung:
 Die Werkstück-Zähler werden bei der NST-Signal-Ausgabe des beschriebenen M-Befehls um den Wert 1 erhöht. Dabei gilt:
 MD27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE[0] für \$AC_TOTAL_PARTS
 MD27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE[1] für \$AC_ACTUAL_PARTS
 MD27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE[2] für \$AC_SPECIAL_PARTS

27900	REORG_LOG_LIMIT	EXP, C02	-
-	Prozentsatz des IPO-Puffers für Freigabe des Logfiles	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	- - 0/0 M

Beschreibung: Das Datum gibt den Prozentsatz des IPO-Puffers an, ab dem Daten des Speichers für REORG-LOG-Daten stückweise freigegeben werden, falls die Satzaufbereitung wegen eines Überlaufs des REORG-LOG-Datenspeichers wartend ist. Die so freigegebenen Daten stehen der Funktion REORG (Literatur: / FB /, K1, "Kanäle, BAG, Programmbetrieb") nicht mehr zur Verfügung. Dies hat zur Folge, dass in diesem Zustand ein eventuell anstehendes REORG-Kommando mit einer Fehlermeldung abgebrochen wird. Wenn der Zustand der Nicht-Reorganisierbarkeit eintritt, wird die Warnung 15110 ausgegeben. Die Ausgabe der Warnung kann durch Setzen des höchstwertigen Bits unterdrückt werden. Das Setzen des Bits wird durch Addition des Wertes 128 zu dem Eingabewert des REORG_LOG_LIMIT realisiert. Neben den Anweisungen der NC-Sätze beeinflussen auch die Größe des IPO-Puffers und des REORG-Datenspeichers die Häufigkeit der Datenfreigabe. Korrespondiert mit:
MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM
(Speichergröße für REORG)
MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE
(Anzahl der Sätze im IPO-Puffer)

27920	TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK	EXP, C01	-
s	Laufzeitbegrenzung der Interpreter-SubTask	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.005, 0.005, 0.005, 0.001	0.100 7/0 M

Beschreibung: Mit MD27920 \$MC_TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK wird die maximale Laufzeit der Interpreter-Subtask eingestellt. Die Interpreter-Subtask wird aus der Vorlauf-Task gestartet. Beendet sich die Interpreter-Subtask nicht innerhalb der mit MD27920 \$MC_TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK eingestellten Zeit von selbst, wird sie angehalten und nach einem Vorlauftakt wieder fortgesetzt.

28000	MM_REORG_LOG_FILE_MEM	EXP, C02	V2,K1
-	Speichergröße für REORG (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	1 500 7/2 M

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...	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	
-						
-	-	2000, 2000, 2000, 2000, 2000, 2000, 2000...	2000	32000	7/2	M

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

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
			7/2
			M

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.

Der hier definierte Speicher wird in $(MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM * 1024) / MD18242 \$MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE$ Blöcke unterteilt und an die anfordernden Teileprogramme vergeben. Jedes Teileprogramm, das mindestens eine Definition einer LUD-Variablen enthält oder Aufrufparameter hat, belegt mindestens einen solchen Block.

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. Pro Kanal stehen maximal 32535 R-Parameter zur Verfügung. Anhand dieses Maschinendatums werden pro R-Parameter 8 Byte des gepufferten Anwenderspeichers reserviert.

R-Parameter haben im Vergleich zu LUD- und GUD-Variablen einen wesentlich geringen Verwaltungsaufwand.

Achtung:

Die gepufferten Daten gehen mit Änderung dieses Maschinendatums verloren!

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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, 50...	20
		500	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)

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. Pro Frame werden ca. 400 Byte des gepufferten Speichers reserviert.

Das System beinhaltet standardmäßig auf vier Frames für G54 bis G57 und ein Frame für G500.

Sonderfälle:

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.

28082	MM_SYSTEM_FRAME_MASK	C02	M5,K2,W1
-	Systemframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21...	0
		0x00000FFF	7/2
			M

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)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F...	0	0x00000FFF	7/2	M

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	FBW,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 T0 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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.

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...	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, 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 Dateien für kanalspezifische Schutzbereiche (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		10	7/2
			M

Beschreibung: Über dieses Maschinendatum wird festgelegt, wieviele Bausteine für 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 der Dateien für maschinenbezogene 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...	0
		10	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.

1.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD28200 \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN

(Anzahl der Bausteine für kanalspezifische Schutzbereiche)

MD18190 \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK

(Anzahl der Dateien für maschinenbezogene 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, 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...	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 \$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...	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:

- 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.

Soll das MD über seinen Defaultwert hinaus geändert werden, so ist die Option "Synchronaktionen Stufe 2" notwendig.

Weiterführende Literatur:

Programmieranleitung Arbeitsvorbereitung

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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:

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 Element1

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

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 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...	- - 7/2 M

Beschreibung:

Mit diesem Werkzeug wird die Funktionalität "Werkzeugradiuskorrektur für Konturwerkzeuge" freigegeben.

28300	MM_PROTOC_USER_ACTIVE		C02	-		
-	Aktivierung der Protokollierung für einen User		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	10	TRUE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, TRUE, TRUE, TRUE, FALSE...	-	-	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.

28301	MM_PROTOC_NUM_ETP_OEM_TYP		C02	-		
-	Anzahl von OEM-Event-Typen ETP.		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von OEM-Event-Typen im BTSS-Baustein ETP.

28302	MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP		C02	-		
-	Anzahl von Standard-Event-Typen ETP.		DWORD	POWER ON		
-						
-	10	28, 0, 0, 0, 0, 20, 20, 20, 0, 3...	0	59	1/1	M

Beschreibung: Anzahl von Standard-Event-Typen im BTSS-Baustein ETP, die benötigt werden.

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-Puffers dimensionieren		DWORD	POWER ON		
-						
-	2	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

1.3 NC-Maschinendaten

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						
-	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.

28500	MM_PREP_TASK_STACK_SIZE			EXP, C02		K1	
-	Stackgröße der Präparationstask (DRAM)			DWORD		POWER ON	
-							
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	100	600		0/0	M

Beschreibung: Legt die Größe des Stacks der Präparations-Task in kB fest. Der Stack wird im dynamischen Speicher hinterlegt.
 Hinweis:
 Das Maschinendatum wird von der Steuerung intern besetzt und ist vom Anwender nicht zu verändern.

28502	MM_INT_TASK_STACK_SIZE			EXP, C02		-	
-	Stackgröße für Interpreter-Subtask (kB).			DWORD		POWER ON	
-							
-	-	30, 30, 30, 30, 30, 30, 30, 30...	30	60		0/0	M

Beschreibung: Festlegung der Größe (kByte) des Stacks für die Interpreter-Subtask.

28520	MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK			C02		B1	
-	maximale Anzahl der Achspolynome pro Satz			DWORD		POWER ON	
-							
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	5		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 Eins gesetzt werden.
 Mehr Polynome werden derzeit nur bei der neuen ADIS-Funktion mit G643 gebraucht.
 In diesem Fall muss dieses Datum mindestens den Wert drei haben.

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

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 5 sind nur in Sonderfällen sinnvoll.

3 ... 5 :
 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 Richtwert gilt: 18..20: für Freiformflächen-Anwendungen

1.3 NC-Maschinendaten

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 tangenstetig. Dies kann zu Unstetigkeiten der Achsbeschleunigungen führen.
 Wird die Funktion G643 bzw. G644 zum Überschleifen und/oder COMPCAD 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.
 Wesentlich größere Werte als 10 sind nur in Sonderfällen sinnvoll.
 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	DWORD	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.

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...	-	-	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 Verfahrlänge der programmierten Sätze bzw. der Länge der erzeugten Teilsätze (siehe MD \$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.

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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.

29000	LOOKAH_NUM_CHECKED_BLOCKS	C01, C02, C09, C05	-
-	Optionsdatum	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 0x7FFFFFFF 7/1 M

Beschreibung: Datum für bahnbezogenen dyn. LookAhead:
 Anzahl (maximal) über den aktuellen Satz hinaus überblickter Sätze zur vorausschauenden Berücksichtigung von Geschwindigkeitsbeschränkungen. Der Wert legt eine Obergrenze fest. Der Wert sollte nicht zu klein gesetzt werden, um unnötige Geschwindigkeitsreduzierungen zu vermeiden. Vergrößerung des Wertes über die Anzahl der im IPO-Puffer max. vorhandenen Sätze (MM_IPO_BUFFER_SIZE) hinaus hat keine Konsequenzen. Bei 0 wird kein LookAhead-Puffer eingerichtet (Arbeitsspeicher wird entlastet). Wird in diesem Fall per Teileprogramm LookAhead aktiviert, so wird die Geschwindigkeit an jedem Satzende auf Null reduziert. Es wird ungepufferter Speicher benötigt.
 Optionsdatum

1.3.3 Achsspezifische Maschinendaten

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

Beschreibung: Beschreibung

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 Achsen am PROFIBUS/PROFINET muss hier die Nummer des per MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS zugeordneten Antriebs eingetragen werden (MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR=n zeigt also auf MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n]).

30120	CTRLOUT_NR			EXP, A01, -	G2	
-	Sollwertzuordnung: Sollwertausgang auf Antriebsmodul/ Baugruppe			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	3	2/2	M

Beschreibung: Nummer des Ausganges 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	
-	Ausgabearart des Sollwerts			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	0	0	3	7/2	M

Beschreibung: In das MD wird der Typ der Drehzahlsollwertausgabe eingetragen:
0: Simulation (keine HW erforderlich)
1: Sollwertausgang aktiv (Unterscheidung über HW-Konfiguration)
2: Schrittmotor
3: reserviert (ehemals Schrittmotor)
4: reserviert (ehemals Virtuelle Achse, Simulation, keine HW vorh.)
Ab SW 4 muss statt Wert 4 nun MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX verwendet werden.

30132	IS_VIRTUAL_AX			A01	M3,TE1,TE3	
-	Achse ist virtuelle Achse			BOOLEAN	POWER ON	
CTEQ						
-	1	FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: Virtuelle Achse. Eine Achse die auch im Nachführbetrieb interpoliert wird. (Technologie elektronischer Transfer. Virtueller und realer Leitwert.)

1.3 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 Drehzahlsollwerte an den Antrieb geliefert, das Vorzeichen des Drehzahlsollwerts wird getrennt davon in einem eigenen digitalen Steuersignal ausgegeben.
 Eingabewert "0":
 bipolarer Ausgang mit pos./neg. Drehzahlsollwert (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 Lageistwertfassung 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...	1	31	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist die Nummer des Moduls innerhalb eines Bussegments (MD30210 \$MA_ENC_SEGMENT_NR[n]) einzutragen, über das der Geber angesprochen wird.
 Für Achsen am PROFIBUS/PROFINET muss hier die Nummer des per MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS zugeordneten Antriebs eingetragen werden (MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR=n zeigt also auf MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n]).
 Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
 [Encodernr.]: 0 oder 1
 Korrespondiert mit:
 MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR[n]
 (Sollwertzuordnung: Antriebsnummer/Baugruppennummer)

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 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: reserviert
 3: reserviert
 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)!

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	-	-	7/2 M

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	-	-	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. bei SIMODRIVE611U: P1042/P1043 bzw. P1044/P1045 oder entsprechende Einträge im PROFIdrive-Parameter p979) wird der Wert dieses MD automatisch aus Antriebs-Parametern berechnet und aktualisiert (falls das Parameter-Lesen nicht durch \$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.

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
 (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.

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

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...	-	-	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...	-
			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...	-
			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"

1.3 NC-Maschinendaten

30330	MODULO_RANGE	EXP, A01, -	R2,T1,R1
Grad	Größe des Modulobereichs.	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	360.0	1.0
		360000000.0	7/2
			M

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	-
			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	-
			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	-
			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	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0x00	0
		0x17FF	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:

Neue Justage von Absolutgebern nur im freigegebenen Zustand MD34210=1 zulässig.

Bit 8 = 1:

Neue Justage von Absolutgebern auch im justierten Zustand MD34210=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 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).

30460	BASE_FUNCTION_MASK	A01	K5,P2,P1			
-	Achsfunktionen	DWORD	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x1FF	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

30465	AXIS_LANG_SUB_MASK	N01	K1
-	Substituierung von NC-Sprachbefehlen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0x0
-		0x3	7/2
			M

Beschreibung: Mit MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK wird für die Leitspindel(n) einer Kopplung (Synchronspindelkopplung, ELG, tangenciales Nachführen, 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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 = 1:

Getriebestufenwechsel automatisch (M40) und direkt (M41-M45)

Bit 1 = 1:

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 (Linealachse, 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	-
			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	-
-	-	-	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	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Hirth-Verzahnung ist aktiv, wenn Wert 1 gesetzt.

MD irrelevant wenn Achse nicht Teilungsachse ist.

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
-	-	10	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Es wird definiert, welchem Kanal die Achse nach Power On zugeordnet wird.

Korrespondiert mit:
 MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED

1.3 NC-Maschinendaten

30552	AUTO_GET_TYPE	EXP, A06, A10		K5,M3,TE6,P2,P5,2.4		
-	Automatisches GET bei Achse holen	BYTE		POWER ON		
-						
-	-	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	-	-	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	-	-	7/2	M

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	-
-			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	-
-			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	-
-			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...	1
-			-
-			7/2
			M

Beschreibung: Nur bei rotatorischem Messsystem:
In das MD sind die Geberstriche pro Geberumdrehung einzutragen.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Encodernr.]: 0 oder 1

31025	ENC_PULSE_MULT			EXP, A01, A02	-	
-	Geber-Vervielfachung (Hochauflösung)			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	-	-	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.

31030	LEADSCREW_PITCH			A02, A11, -	G2,A3	
mm	Steigung der Kugelrollspindel			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	10.0	-	-	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	-	-	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	-	-	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 projiziert.

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).

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
		2147000000	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist der Nenner des Lastgetriebes einzutragen.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Regelungs-Parametersatz-Nr.]: 0-5

31060	DRIVE_AX_RATIO_NUMERA	A02, A11, -	A2,A3,G2,S1,V1
-	Zähler Lastgetriebe	DWORD	POWER ON
-			
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1	-2147000000
		2147000000	7/2
			M

Beschreibung: In das MD ist der Zähler des Lastgetriebes einzutragen.
Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
[Regelungs-Parametersatz-Nr.]: 0-5

31064	DRIVE_AX_RATIO2_DENOM	A02, -	G2,S1
-	Nenner Vorsatzgetriebe	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	1	1
		2147000000	7/2
			M

Beschreibung: Nenner Vorsatzgetriebe
Das MD definiert zusammen mit MD31066 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA ein Vorsatzgetriebe, das multiplikativ zum Motor-/Last-Getriebe (beschrieben durch MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA und MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM) wirkt.
Das Last-Vorsatzgetriebe ist inaktiv bei den Standardwerten 1:1
Bzgl. Geber-Anbau ist MD31044 \$MA_ENC_IS_DIRECT2 zu beachten.
Bei aktiver Funktionalität Safety Integrated (vgl. MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) ist das Vorsatzgetriebe verwendbar, wenn

- die effektiv wirksame Getriebeübersetzung vom Motor bis zum Werkzeug in den sicherheitsrelevanten Maschinendaten berücksichtigt wird, und
- die sicherheitsrelevanten Randbedingungen für Getriebeübersetzungen berücksichtigt werden.

Nähere Angaben vgl. Funktionsbeschreibung Safety Integrated.

31066	DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA	A02, -	G2,S1
-	Zähler Vorsatzgetriebe	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	1	-2147000000
		2147000000	7/2
			M

Beschreibung: Zähler Vorsatzgetriebe
Korrespondiert mit:
MD31064 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM

1.3 NC-Maschinendaten

31070	DRIVE_ENC_RATIO_DENOM	A02, A11, -	A3,G2,S1
-	Nenner Messgetriebe	DWORD	POWER ON
-			
-	2	1, 1	1
		2147000000	7/2 M

Beschreibung: In das MD ist der Nenner des Messgetriebes einzutragen.
 Der Index[n] des Maschinendatums hat folgende Codierung:
 [Encodernr.]: 0 oder 1

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	-
		-	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 Verfahrtastenbetätigung 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 Verfahrtasten 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 Verfahrtastenbetätigung 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

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	-	-	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	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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	-	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	-	-	2/2	M

Beschreibung: Das Maschinendaten legt fest, ob die axialen Vdi-Signale für diese Achse in dem NCSC Trace erfasst werden. (gemäß MD18794 \$MN_MM_TRACE_VDI_SIGNAL)

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., 10000., 10000., 10000., 10000....	-	-	7/2	M

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. Linearrachsgeschwindigkeit 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., 10000., 10000., 10000., 10000....	-
			7/2
			M

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., 2000., 2000., 2000., 2000., 2000....	-
			7/2
			M

Beschreibung: Die eingegebene Geschwindigkeit gilt für Fahren im JOG-Betrieb bei axialer Vorschubkorrektur-Schalterstellung auf 100%. 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 (INC1, ... 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...	-
			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...	-
			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 Eilgangsüberlagerung)

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., 10000., 10000., 10000., 10000....	-
			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	-
			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.

32074	FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED	A01	K5,K2,2.4,6.2
-	Frame oder HL-Korrektur sind unzulässig	DWORD	POWER ON
CTEQ			
-	-	0	0
		0xFF	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

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 wird 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	-
-	-	-	-
-	-	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 \$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	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: >0: Begrenzung der Größe des angewählten Inkrements \$MN_JOG_INCR_SIZE <Inkrement/VDI-Signal> bzw. SD41010 \$SN_JOG_VAR_INCR_SIZE für die zugehörige Maschinenachse
0: keine Begrenzung

32082	HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE	A05, A10, A04	-
mm/min, Umdr/min	Begrenzung für Geschwindigkeitsüberlagerung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0...	-
-	-	-	-
-	-	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	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0xFF	0
-	-	0x7FF	7/2
-	-		M

Beschreibung: Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens auf achsspezifische VDI-Nahtstellensignale bzw. beim kontextsensitiven Interpolator-Stopp:
Bit = 0:
Unterbrechung bzw. Aufsammeln der über das Handrad vorgegebenen Wegstrecken.
Bit = 1:
Abbruch der Verfahrensbewegung bzw. kein Aufsammeln.

Bitbelegung:

Bit 0:Vorschubkorrektur

Bit 1:Spindelkorrektur

Bit 2:Vorschub-Halt/Spindel-Halt bzw. kontextsensitiver Interpolator-Stopp

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

1.3 NC-Maschinendaten

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-/Ausgabeeinheit 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:

- Drehzahlsollwertanpassung (MD32260 \$MA_RATED_VELO, MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL)
bzw. automatische Drehzahlsollwert-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	-	-	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.

32230	POSCTRL_CONFIG	A07	TE1			
-	Konfiguration Lageregler-Struktur	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	17	7/2	M

Beschreibung: Konfiguration Lageregler-Struktur:
Bit0 = 1 heißt: Stellgrößen-Klemmung inaktiv
Bit4 = 1 heißt: beschleunigtes Genauhaltssignal aktiv

1.3 NC-Maschinendaten

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:

- bei einer Spannung von 5V erreicht der Antrieb eine Drehzahl von 1875 U/min ==> RATED_OUTVAL = 50%, RATED_VELO = 11250 [Grad/s]
- bei einer Spannung von 8V erreicht der Antrieb eine Drehzahl von 3000 U/min ==> RATED_OUTVAL = 80%, RATED_VELO = 18000 [Grad/s]
- 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 Antriebs-Parametern 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 \$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	Motormenndrehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	3000.0	-	-	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/s ² , Umdr/s ²	maximale Achsbeschleunigung	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	5	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.0e-6
			-
			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:

MD32210 \$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

32301	JOG_MAX_ACCEL	A11, A04, -	-
m/s ² , Umdr/s ²	Maximale Beschleunigung im JOG-Betrieb	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	-
			-
			0/0
			M

Beschreibung: Das MD32301 \$MA_JOG_MAX_ACCEL wirkt ausschließlich in der Betriebsart JOG. Es wird sicher gestellt, dass die im MD eingestellte Beschleunigung beim Joggen der Achse/Spindel nicht überschritten wird.

Bei MD32301 \$MA_JOG_MAX_ACCEL = 0 ist die Begrenzung ausgeschaltet. Es wirkt dann der aktuelle Beschleunigungswert der Achse/Spindel.

Korrespondiert mit:

MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung)
 MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL (Beschleunigung Spindel im Drehzahlsteuerbetrieb)
 MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL (Beschleunigung Spindel im Lageregelbetrieb)
 MD35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2 (Beschleunigung Spindel im Lageregelbetrieb, Gewindebohren)

32310	MAX_ACCEL_OVL_FACTOR			A04	B1	
-	Überlastfaktor für axiale Geschwindigkeitssprünge			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	5	1.2, 1.2, 1.2, 1.2, 1.2	-	-	7/7	M

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.
 Korrespondiert mit:
 MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL (Achsbeschleunigung)
 MD10070 \$MN_IPO_SYSLOCK_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			DWORD	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	-
			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
			3
			7/2
			M

Beschreibung: Filtertyp für axiale Ruckbegrenzung:
 1: Filter 2. Ordnung (wie SW 1 bis 4)
 2: Gleitende Mittelwertbildung (ab SW 5)
 3: Bandsperre (ab SW 6)
 Typ 2 benötigt etwas mehr Rechenzeit, führt aber bei gleicher Glättungswirkung zu geringeren Konturfehlern, bzw. bei gleicher Genauigkeit zu weicheren Bewegungen.
 Typ 2 wird empfohlen, Typ 1 ist aus Kompatibilitätsgründen als Standardwert voreingestellt.
 Der maximal auftretende Ruck wird über die Zeitkonstante MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME eingestellt.
 Empfohlene Werte für Typ 1:
 min: 0.03 s bis max. 0.06s.
 Empfohlene Werte für Typ 2:
 min: 1 Lageregeltakt bis max: 16 Lageregeltakte
 Bei 2ms Lageregeltakt entspricht dies 0.002 s bis 0.032 s.
 Typ 3 benötigt die Einstellung von MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME, MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ und 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.
 Das MD32402 \$MA_AX_JERK_MODE ist nur wirksam, wenn MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE auf 1 gesetzt ist.
 Sonderfälle, Fehler:
 Das Maschinendatum muss für alle Achsen eines Achscontainers gleich sein.
 Korrespondiert mit:
 MD32400 \$MA_AX_JERK_ENABLE
 MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME
 sowie bei Typ3: MD32412 \$MA_AX_JERK_FREQ und MD32414 \$MA_AX_JERK_DAMP

1.3 NC-Maschinendaten

32410	AX_JERK_TIME	A07, A04	G1,TE1,S3,B2,G2
s	Zeitkonstante für den axialen Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.001	-
-	-	-	-
-	-	-	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.
 Unwirksam bei Fehlerzuständen, die einen Wechsel in den Nachführbetrieb bewirken (z.B. NOT-AUS)
 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)

32412	AX_JERK_FREQ	A07, A04	-
-	Sperrfrequenz axialer Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	10.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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
-			
-	-	0.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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

32415	EQUIV_CPREC_TIME	A07, A04	\$MA_AX_JERK_TIME, \$MC_CPREC_WITH_FFW
s	Zeitkonstante für die programmierbare Konturgenauigkeit	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0	-
-	-	-	-
-	-	-	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	-
-	-	-	-
-	-	-	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)

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...	1.e-9
			-
			7/2
			M

Beschreibung: Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Achsbeschleunigung in den Betriebsarten JOG und REF, mit \$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
-			
-	5	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	1.e-9
			-
			3/3
			M

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			
-	5	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	-
			-
			3/3
			M

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	
-						
-	5	1., 1., 1., 1., 1.	1e-9	-	3/3	M

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	-	3/3	M

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	-	3/3	M

Beschreibung:

Skalierung der Ruckbegrenzung bei G00.
 Relevante Axiale Ruckbegrenzung bei G00 =:
 (MD32435 \$MA_G00_JERK_FACTOR[...] * MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK[...])

32436	JOG_MAX_JERK			A04	-	
m/s³, Umdr/s³	Maximaler axialer Ruck bei JOG-Bewegung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	0/0	M

Beschreibung:

Der Ruckgrenzwert begrenzt die Änderung der Achsbeschleunigung nur in der Betriebsart JOG.
 Das Verhalten des MD ist analog zu:
 MD32430 \$MA_JOG_AND_POS_MAX_JERK
 Korrespondiert dadurch auch mit:
 MD32420 \$MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE
 (Grundeinstellung der axialen Ruckbegrenzung)

32437	AX_JERK_VEL0			A04	B1	
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsschwelle für lineare Ruckanpassung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	5	3000, 3000, 3000, 3000, 3000...	-	-	3/3	M

Beschreibung:

Geschwindigkeit ab der der erlaubte Ruck einer Achse linear ansteigt.
 Die Ruckanpassung wird nur dann aktiv, falls das MD \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR > 1.0 ist.
 Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
 siehe auch MD \$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
-			
-	5	6000, 6000, 6000, 6000, 6000...	-
			3/3
			M

Beschreibung: Geschwindigkeit ab der der erlaubte Ruck einer Achse von dem linearen Anstieg in den durch das MD \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR definierte Sättigung geht.
Der Wert dieser Geschwindigkeit muss größer als der durch das MD \$MA_AX_JERK_VEL0 eingestellte Wert sein.
Die Ruckanpassung wird nur dann aktiv, falls das MD \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR > 1.0 ist.
Es gibt einen Eintrag für jede Dynamik-G-Code-Gruppe.
siehe auch MD \$MA_AX_JERK_VEL0 und \$MA_MAX_AX_JERK_FACTOR

32439	MAX_AX_JERK_FACTOR	A04	B1
-	Faktor für Ruckanpassung bei großen Geschwindigkeiten	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	1.0
			3/3
			M

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 MD \$MA_AX_JERK_VEL0 und \$MA_AX_JERK_VEL1

32440	LOOKAH_FREQUENCY	EXP, A04	B1
-	Glättungsfrequenz bei Look Ahead.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	10.	-
			7/2
			M

Beschreibung: Beschleunigungsvorgänge im Bahnsteuerbetrieb mit Look Ahead, die mit einer höheren Frequenz als in diesem MD parametrisiert ablaufen, werden abhängig von der Parametrierung im MD20460 \$MC_LOOKAH_SMOOTH_FACTOR geglättet.
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	- - 7/2 M

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 M

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]

32456	BACKLASH_DYN	A09	-
mm, Grad	Kompensationswert dynamische Losekompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	- - 7/2 M

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)
 MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL
 (Maximale Toleranz bei Lageistwertumschaltung)

32457	BACKLASH_DYN_MAX_VELO	A09	-
%	Begrenzung dynamische Losekompensationwertänderung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1.0	-	7/2 M

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 M

Beschreibung: 0: Keine Reibkompensation
 1: Reibkompensation mit konstantem Aufschaltwert bzw. mit adaptiver Kennlinie
 2: Reibkompensation mit gelernter Kennlinie über neuronales Netz
 3: reserviert
 4: reserviert

32500	FRICT_COMP_ENABLE	A09	K3,G2
-	Reibkompensation aktiv	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	FALSE	-	7/2 M

Beschreibung: 1: Die Reibkompensation wird für diese Achse freigegeben.
 Entsprechend der Einstellung von MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE wird entweder die "Reibkompensation mit konstantem Aufschaltwert" oder die "QFK mit neuronalen Netzen" 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.
 Damit werden keine Reibkompensationswerte aufgeschaltet.
 Korrespondiert mit:
 MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE
 Reibkompensations-Art
 MD32510 \$MA_FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE

1.3 NC-Maschinendaten

Adaption Reibkompensation aktiv
 MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler Reibkompensationswert
 MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
 Reibkompensations-Zeitkonstante
 MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS
 Anzahl der Stützpunkte bei QFK mit neuronalen Netzen

32510	FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE	EXP, A09	K3
-	Adaption Reibkompensation aktiv	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	1	FALSE	-
			7/2 M

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 Adaptionskennlinie 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

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

32520	FRICT_COMP_CONST_MAX	EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Maximaler Reibkompensationswert	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-
			7/2 M

Beschreibung: Bei inaktiver Adaption (MD32510=0) wird der maximale Reibkompensation im gesamten Beschleunigungsbereich aufgeschaltet.

Bei aktiver Adaption (MD32510=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 ($MD32570 \leq a$) 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	-
			7/2
			M

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 ($MD32570 \leq a$) 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

1.3 NC-Maschinendaten

MD32520 \$MA_FRICT_COMP_CONST_MAX
 Maximaler 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

32540	FRICT_COMP_TIME	EXP, A09	K3
s	Reibkompensations-Zeitkonstante	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.015	- - 7/2 M

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	Adaption-Beschleunigungswert 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	- - 7/2 M

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.
 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/s ² , Umdr/s ²	Adaptions-Beschleunigungswert 2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-
			7/2
			M

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.

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
 Adaptions-Beschleunigungswert 1

MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3
 Adaptions-Beschleunigungswert 3

MD32540 \$MA_FRICT_COMP_TIME
 Reibkompensations-Zeitkonstante

32570	FRICT_COMP_ACCEL3	EXP, A09	K3
m/s ² , Umdr/s ²	Adaptions-Beschleunigungswert 3	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-
			7/2
			M

Beschreibung: Der Adaptions-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

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

32580	FRICT_COMP_INC_FACTOR	A09	K3
%	Gewichtung für Reibkompensationswert bei kurzen Verfahrbew.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	0
		100.0	7/2 M

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

32610	VELO_FFW_WEIGHT			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	-	-	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 Lage-regler 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).

Die Momentenvorsteuerung muss über das globale Optionsdatum \$ON_FFW_MODE_MASK freigeschaltet werden.

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. \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE) die Funktion Momentenvorsteuerung nicht unterstützt. Abhilfe: Telegramm 136 verwenden.

Die Momentenvorsteuerung ist eine Option, die freigeschaltet werden muss.

Korrespondiert mit:

- MD32630 \$MA_FFW_ACTIVATION_MODE
- MD32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT
- MD32650 \$MA_AX_INERTIA

32630	FFW_ACTIVATION_MODE			A07, A09	K3,G2	
-	Vorsteuerung aktivieren von 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.

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	-	-	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. \$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 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL=-1 parametrisiert ist. Abhilfe: Gebersignal-Invertierung aus \$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

32648	SPLINES_CONTROL_CONFIG	A01, A07	-
-	Aktivierung der Splinesvorsteuerung	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
			0/0
			M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:
 1: Splinesfunktionalität ist aktiviert
 0: Splinesfunktionalität ist deaktiviert

32650	AX_INERTIA	EXP, A07, A09	G1,K3,S3,G2
kgm ²	Trägheit für Drehmomentvorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
			7/2
			M

Beschreibung: Nur bei SINAMICS:
 Trägheit der Achse. Wird bei Drehmomentvorsteuerung benötigt.
 Bei der Drehmomentvorsteuerung 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).

1.3 NC-Maschinendaten

Die Drehmomentvorsteuerung ist deaktiviert, wenn MD32650 \$MA_AX_INERTIA auf 0 gesetzt ist. Da die Berechnungen jedoch unter allen Umständen durchgeführt werden, muss die Drehmomentvorsteuerung immer im MD32620 \$MA_FFW_MODE = 0 oder 1 oder 3 (empfohlen) deaktiviert werden. Aufgrund der direkten Stromsollwerteingabe ist eine Drehmomentvorsteuerung 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 Drehmomentvorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
			7/2 M

Beschreibung:

Nur bei SINAMICS:

Masse der Achse für Drehmomentvorsteuerung.

Das MD wird bei Linearantrieben (MD13040 \$MN_DRIVE_TYPE=3 bzw. MD13080 \$MN_DRIVE_TYPE_DP=3) anstelle von MD32650 \$MA_AX_INERTIA verwendet.

32700	ENC_COMP_ENABLE	A09	K3
-	Geber-/Spindelfehler-Kompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	2	FALSE, FALSE	-
			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 referiert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5 (Referiert/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 (Referiert/Synchronisiert 1)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.5 (Referiert/Synchronisiert 2)

32710	CEC_ENABLE	A09	K3
-	Freigabe der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE	-
			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 referiert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal: DB31, ... DBX60.4 / 60.5 =1(Referiert/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 freigeben
 NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5
 (Referiert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

32711	CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC	A09	K3,G2
-	Maßsystem der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE	-
-	-	-	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
 (Referiert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

1.3 NC-Maschinendaten

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

(Referiert/Synchronisiert 1 bzw. 2)

32750	TEMP_COMP_TYPE	A09		K3,W1		
-	Temperaturkompensationstyp	BYTE		POWER ON		
CTEQ						
-	-	0	0	7	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:

0: keine Temperaturkompensation aktiv

1: Positionsunabhängige Temperaturkompensation aktiv

(Kompensationswert mit SD43900 \$SA_TEMP_COMP_ABS_VALUE)

2: Positionsabhängige Temperaturkompensation aktiv

(Kompensationswert mit SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE und SD43920 TEMP_COMP_REF_POSITION)

3: Positionsabhängige und positionsunabhängige Temperaturkompensation aktiv

(Kompensationswerte mit SD entsprechend Typ 1 und 2)

Die Temperaturkompensation ist eine Option, die freigeschaltet werden muss.

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 Interpolatortakt

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

1.3 NC-Maschinendaten

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, SSFK, Losekompensation

Korrespondiert mit:

MD32750 \$MA_TEMP_COMP_TYPE

Temperaturkompensations-Type

SD43900 \$SA_TEMP_COMP_ABS_VALUE

Positionsunabhängiger Temperaturkompensationswert

SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE

Steigungswinkel für positionsabhängige Temperaturkompensation

MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO

Maximale Achsgeschwindigkeit

MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT

Schwellwert für Geschwindigkeitsüberwachung

MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO

Verhältnis Systemgrundtakt zu IPO-Takt

MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Systemgrundtakt

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	-	-	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.

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 Drehmomentvorsteuerung
 oder MD32652 \$MA_AX_MASS
 Achsmasse für Drehmomentvorsteuerung
 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...	-
			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_CTRL_OUT_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)

1.3 NC-Maschinendaten

32895	DESVAL_DELAY_TIME	A07	-
s	Zeitkonstante für das axiale Sollwert-Phasenfilter	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
-	-	-	-
-	-	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 64 Lagereglertakten sind einstellbar, das Phasenfilter kann bei z.B. 2ms Lagereglertakt also die Sollwerte um 0 bis 128ms 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.
 Das MD ist nur wirksam, wenn MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE = 1 ist.
 Korrespondiert mit:
 MD32890 \$MA_DESVAL_DELAY_ENABLE (axiales Sollwert-Phasenfilter)

32900	DYN_MATCH_ENABLE	A07	G21,S3,G2
-	Dynamikanpassung	BOOLEAN	NEW CONF
CTEQ			
-	-	FALSE	-
-	-	-	-
-	-	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	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: In das MD ist die Zeitkonstante der Dynamikanpassung einer Achse einzutragen. 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	-	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.

32930	POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE	A07	G2
-	Aktivieren des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang	BOOLEAN	NEW CONF
CTEQ			
-	FALSE	-	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	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

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.

32990	POSCTRL_DESVAL_DELAY_INFO	EXP, A01, A07	B3
s	aktuelle Lagesollwertverzögerung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - ReadOnly M

Beschreibung: In diesem MD wird die zusätzliche Verzögerung der Sollwerte für den Lageregler bei der aktuellen Reglerstruktur angezeigt. Die Einstellung erfolgt bei NCU-Link mit unterschiedlichen Lagereglertakten automatisch und kann über das MD10065 \$MN_POSCTRL_DESVAL_DELAY für die gesamte NCU verändert werden. Im Index 0 wird der Wert ohne Vorsteuerung angezeigt. Im Index 1 wird der Wert mit Drehzahlvorsteuerung angezeigt. Im Index 2 wird der Wert mit Momentenvorsteuerung angezeigt. Korrespondiert mit: MD10065 \$MN_POSCTRL_DESVAL_DELAY

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
- 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	- - 7/2 M

Beschreibung: Nach der angegebenen Verfahrstrecke wird der Zustand des axialen Nahtstellen-signals "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	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: Konfiguration der Aufzeichnung von Wartungsdaten der Achse:

Bit 0:
Aufzeichnung von Gesamtverfahrstrecke, Gesamtverfahrzeit und Anzahl der Verfahrvorgänge der Achse

Bit 1:
Aufzeichnung von Gesamtverfahrstrecke, Gesamtverfahrzeit und Anzahl der Verfahrvorgänge 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 Verfahrvorgänge 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
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	M

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
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	M

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	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

Beschreibung: 1: Für die Achse gibt es mindestens einen Referenzpunktnocken.
0: Die Achse hat keinen Referenzpunktnocken. (z.B. Rundachse)
Der Referierzyklus beginnt sofort mit Phase 2. (siehe Dokumentation)

1.3 NC-Maschinendaten

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
-	Referenzpunktfahren in Minusrichtung	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE	-
			7/2 M

Beschreibung: 0: MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS Referenzpunktfahren in Plusrichtung
 1: MD34010 \$MA_REFP_CAM_DIR_IS_MINUS Referenzpunktfahren 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 (Referenzpunktfahrtgeschwindigkeit) 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 abstandscodierten 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.

34020	REFP_VELO_SEARCH_CAM	A03, A11, A04	G1,R1
mm/min, Umdr/min	Referenzpunktfahrtgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
-			
-	-	5000.00, 5000.00, 5000.00, 5000.00...	-
			7/2 M

Beschreibung: Die Referenzpunktfahrtgeschwindigkeit 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	-
			7/2
			M

Beschreibung: Führt 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	300.00, 300.00, 300.00, 300.00...	-
			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

$$[x(\text{minimum})] \text{ [mm]} = \frac{\text{Grundabstand}}{2} * \text{Teilungsperiode} - \text{Messlänge} - \text{Grundabstand}$$

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.

1.3 NC-Maschinendaten

Verfahrriichtung:

- 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	-
			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, 20.0, 20.0, 20.0, 20.0...	-
			7/2
			M

Beschreibung: Bei inkrementellen Messsystemen:

Fährt 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:

Fährt 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	Referenzpunkteinfahrgeschwindigkeit	DOUBLE		RESET		
-						
-	-	10000.00, 10000.00, 10000.00, 10000.00...	-	-	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	M

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	M

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!

1.3 NC-Maschinendaten

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	- - 7/2 M

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	- - ReadOnly M

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.

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 M

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	-	-	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 Referieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	-1	31	7/2	M

Beschreibung: MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR = 0 -----> achsspezifisches Referieren

Das achsspezifische Referieren 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 referieren.

Sollen die Maschinenachsen in einer bestimmten Reihenfolge referiert 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 Referieren wird verwendet.

MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR = 1 -----> kanalspezifisches Referieren

Das kanalspezifische Referieren wird mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX1.0 (Referieren aktivieren) gestartet. Die Steuerung quittiert den erfolgreichen Start mit dem NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX33.0 (Referieren aktiv). Mit dem kanalspezifischen Referieren kann jede Maschinenachse, die dem Kanal zugeordnet ist, referiert werden (steuerungsintern werden dazu die Verfahrtasten plus/minus simuliert). Mit dem achspezifischen MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR kann festgelegt werden, in welcher Reihenfolge die Maschinenachsen referiert werden:

-1 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referieren nicht gestartet, und NC-Start ist ohne Referieren dieser Achse möglich.

0 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referieren nicht gestartet, und NC-Start ist ohne Referieren dieser Achse nicht möglich.

1 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referieren gestartet.

2 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referieren gestartet, wenn alle Maschinenachsen, die im MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR mit 1 gekennzeichnet sind, referiert sind.

3 bedeutet:

Die Maschinenachse wird durch kanalspez. Referierengestartet, 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 Referieren

Korrespondiert mit:

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX1.0 (Referieren aktivieren)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB21-30 DBX33.0 (Referieren aktiv)

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 bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Längenmesssystem 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 bei Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken:
Längenmesssystem mit abstandscodierten Referenzmarken 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	M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

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	M

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 (\$MA_ENC_REFP_MODE fällt auf "0" zurück).

34300	ENC_REFP_MARKER_DIST			A03, A02	R1	
mm, Grad	Grundabstand der Referenzmarken bei abstandscodierten Gebern			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	10.0, 10.0	-	-	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)

34310	ENC_MARKER_INC		A03, A02	R1		
mm, Grad	Differenzabstand zweier Referenzmarken bei abstandsk. Maßstäben		DOUBLE	RESET		
-						
-	2	0.02, 0.02	-	-	7/2	M

Beschreibung: Um bei Längenmesssystemen 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 Längenmesssystemen mit abstandscodierten Referenzmarken der Fa. Heidenhain ist der Differenzabstand zweier Referenzmarken immer gleich einer Teilungsperiode.

34320	ENC_INVERS		A03, A02	G2,R1		
-	Längenmesssystem ist gegensinnig zur Achsbewegung		BOOLEAN	RESET		
-						
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2	M

Beschreibung: • bei abstandscodiertem Messsystem:

Beim Bezugspunkt setzen wird die Istposition (bestimmt durch die abstandscodierten Referenzmarken) auf dem Längenmesssystem einer exakten Maschinenachsisposition (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 Längenmesssystem eingegeben werden. Weiter muss mit dem MD34320 \$MA_ENC_INVERS eingestellt werden, ob das Längenmesssystem 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	-	-	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/referierte bzw. restaurierte Position per Teileprogrammbefehl WAITENC nicht berücksichtigt.

1: Es wird im Teileprogrammbefehl WAITENC gewartet, bis für diese Achse eine synchronisierte/referierte 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	M

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	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 Spindelraten werden getriebestufen-spezifisch 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 "Spindelumssetzer" 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).

35010	GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE		A06, A11	P3 pl,P3 sl,S1		
-	Getriebestufenwechsel parametrieren		DWORD	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)

1.3 NC-Maschinendaten

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	-	-	7/2	M

Beschreibung: Getriebestufenwechselposition.
 Der Wertebereich muss innerhalb des projektierten Modulbereiches 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	BYTE	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:

- 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	DWORD	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 angewählt

35035	SPIND_FUNCTION_MASK	A06, A10	K1,S1
-	Spindelfunktionen	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0x510	-
-	-		7/2
-	-		M

Beschreibung: Mit dem MD können spindelspezifische Funktionen eingestellt werden.

Das MD ist bitcodiert, folgende Bits sind belegt:

Bit 0 = 1: Getriebestufenwechsel werden bei aktivierter Funktion DryRun für Satzprogrammierung (M40, M41 bis M45), Programmierung über FC18 und Synchronaktionen unterdrückt.

Bit 1 = 1: Getriebestufenwechsel 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.

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.

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 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 (Restweg löschen/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 (Restweg löschen/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.

1.3 NC-Maschinendaten

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
		-	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 Spindelolldrehzahl auf diesen Wert. Wird die max. Spindelsthdrehzahl unter Einrechnung der Spindel-drehzahltoleranz (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.	-	-	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:

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.	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

Korrespondiert mit:

MD35122 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO2 (minimale Drehzahl für 2. Datensatz Getriebestufenauswahl)

MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2 (Anzahl Getriebestufen 2. Getriebestufen Datensatz)

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.	-	-	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 MD35120 \$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.	-	-	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	-	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 Drehzahl-sollwerte 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 "Soll Drehzahl 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)

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	-	7/2	M

Beschreibung: In MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT wird die maximale Drehzahl der aktuellen Getriebestufe bei aktiver Lageregelung projektiert. 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 projektierte 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 projektiert.

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.	-	-	7/2	M

Beschreibung: In MD35140 \$MA_GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT wird die minimale Drehzahl in der aktuellen Getriebestufe projektiert. 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 projektiert.

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 Soll Drehzahl (programmierte Drehzahl x Spindelkorrektur unter Beachtung der Begrenzungen) mit der Ist-drehzahl verglichen.

- Weicht die Istdrehzahl um mehr als MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL von der Soll Drehzahl 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 Soll Drehzahl 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 Soll Drehzahl 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"

1.3 NC-Maschinendaten

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	-	7/2	M

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/s²	Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	-	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/s²	Beschleunigung im Lageregelbetrieb			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	-	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/s²	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	-	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.

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)

MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT

(Maximaldrehzahl der Getriebestufe)

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)

1.3 NC-Maschinendaten

MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
 (Beschleunigung im Lageregelbetrieb)
 MD35242 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT
 (Drehzahl für reduzierte Beschleunigung)

35240	ACCEL_TYPE_DRIVE	A04	B1,B2
-	Beschleunigungskennlinie DRIVE für Achsen Ein/Aus	BOOLEAN	RESET
CTEQ			
-	-	FALSE	-
			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

35300	SPIND_POSCTRL_VELO	A06, A04	P3 pl,P3 sl,R1,S1
Umdr/min	Lageregeleinschaltendrehzahl	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	6	500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0	-
			-
			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	- - 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 (Lageregeleinschaltdrehzahl)

35400	SPIND_OSCILL_DES_VELO	A06, A04	P3 pl,P3 sl,S1
Umdr/min	Pendeldrehzahl	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	500.0	- - 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)

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	-	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	-
			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	-
			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.

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)

35510	SPIND_STOPPED_AT_IPO_START			A03, A06, A10	S1	
-	Vorschubfreigabe bei Spindel steht			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	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	-	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 Referiertsignals, 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...	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 Ist-position 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...	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Schwelle für Genauhalt fein

Siehe auch MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE (Genauhalt grob)

Sonderfälle:

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	-
			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, 0,2...	-
			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) angegeben 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	-
			7/2
			M

Beschreibung: Siehe MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL (Stillstandstoleranz).

1.3 NC-Maschinendaten

36042	FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME	A05	F1
s	Verzögerungszeit Stillstandsüberw. bei akt. Momenten-/Kraftbegr.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.4	-
-	-	-	-
-	-	-	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	-
-	-	-	-
-	-	-	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)

36052	STOP_ON_CLAMPING	A10	A3
-	Sonderfunktionen bei geklemmter Achse	BYTE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0	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 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
-			
-	-	5.00, 5.00, 5.00, 5.00, 5.00, 5.00, 5.00...	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. Ansonsten würde die Achse austrudeln.

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	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 referiert 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	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.

1.3 NC-Maschinendaten

Nicht relevant:
 wenn Achse nicht referiert 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	-
			7/2 M

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 referiert 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	-
			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 referiert 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	11500., 11500., 11500., 11500., 11500., 11500....	-
			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	CTRL_OUT_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.

36220	CTRL_OUT_LIMIT_TIME			EXP, A05	A3	
s	Verzögerungszeit für Drehzahlsollwertüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	1	0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Das MD definiert die Zeit, wie lange der Drehzahlsollwert in der Begrenzung CTRL_OUT_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	- - 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.
 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	- - 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 Alarmer 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 (\$MA_ENC_TYPE=4):

Zulässige Abweichung in 1/2 Grobstrichen zwischen der absoluten und der inkrementellen Geberspur (ein 1/2 Grobstrich ist ausreichend).

bei verwendeten Antriebstyp SIMODRIVE611U findet die Überwachung nur im Stillstand statt.

36312	ENC_ABS_ZEROMON_WARNING			EXP, A02, A05	A3	
-	Nullmarkenüberwachung Warnschwelle			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	10, 10	-	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei bei Absoluten Messsystemen (\$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	-	-	7/2	M

Beschreibung: Nur bei bei Absoluten Messsystemen (\$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...	-	-	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.

1.3 NC-Maschinendaten

Die Schleppfehler-Modellierung und damit die Eingabe dieses MD ist abhängig von der Lagereglerverstärkung 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	-
			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.
 Nicht relevant:
 Dieses MD ist irrelevant bei MD30200 \$MA_NUM_ENCS = 0 oder 1.

36510	ENC_DIFF_TOL	A02, A05	A3,G2
mm, Grad	Toleranz Messsystem-Gleichlauf	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
			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).

Bei Modulorundachsen wird immer der Betrag der kürzesten/direkten Positionsdifferenz überwacht.

36520	DES_VELO_LIMIT	A02, A05	-
%	Schwellwert Sollgeschwindigkeitsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	125.0	-
			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_CTRLOUT_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 fährt. 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)

36690	AXIS_DIAGNOSIS	EXP, A08	-			
-	Internes Datum für Testzwecke	DWORD	POWER ON			
NBUP						
-	-	0	-	-	0/0	M

Beschreibung: Internes Datum für Testzwecke

0: :Grundeinstellung

Bit 0 (LSB) = 1 :Für Testfall task.exp (für Alarm SCAL_WARN_VEL)

Bit 1 = 1 :Für Testfall Bremsentest

- ACT_POS_ABS für ENC-SIM auf HOST
- zusätzliche Fehlerinfo in \$VA_FXS_INFO

Bit 2 = 1 :Für Fahren auf Festanschlag - vorläufig

- Schnellbremsung für gekoppelte Achsen erlauben

Bit 3 = 1 :Für Fahren auf Festanschlag - vorläufig

- Bewegungsumkehr beim Ausschalten der Schnellbremsung für gekoppelte Achsen berücksichtigen

36700	DRIFT_ENABLE			EXP, A07, A09	G2	
-	Automatischer Driftabgleich			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	FALSE	-	-	1/1	M

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:

1.3 NC-Maschinendaten

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 \$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_CTRLOUT_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.			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0	0	7	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

36901	SAFE_FUNCTION_ENABLE	A05, -	FBSI
-	Freigabe sicherer Funktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-	-	0x1FFFB	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.

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

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 MD \$MA_IS_ROT_AX. Bei einer Abweichung wird ein Parametrierfehler angezeigt.

36903	SAFE_CAM_ENABLE			A05, -	-	
-	Funktionsfreigabe sichere Nockenspur			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x3FFFFFFF	7/2	M

Beschreibung: Funktionsfreigaben sichere Nockenspur für "Safety Integrated".

- 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

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 (\$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:

- 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 parametrisierten Istwertbereiches überprüft. Bei einer fehlerhaften Parametrierung kommt es zu einem entsprechenden Alarm.
- Die durch \$MA_SAFE_MODULO_RANGE und \$MA_MODULO_RANGE eingestellten Istwertbereiche müssen ganzzahlig ohne Rest teilbar sein.

Korrespondiert mit:

- MD 30330: \$MA_MODULO_RANGE
- MD 36935: \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]
- MD 36937: \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]

36906	SAFE_CTRLOUT_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_CTRLOUT_MODULE_NR und MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ausgewählt wurde.

36907	SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS	A01,-	-			
-	PROFIsafe Adresse des Antriebs	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Dieses NCK-MD enthält die PROFIsafe-Adresse des dieser Achse zugeordneten Antriebs. Dieses MD wird im Hochlauf vom Antrieb ausgelesen. Diese Adresse muss über alle Achsen eindeutig sein.
 Dieses MD ist nicht schreibbar, die PROFIsafe Adresse muss im Antrieb parametrisiert werden.
 Der Wert dieses MDs fließt in die Berechnung von MD \$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	M

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 MD \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[0] ein.
 Korrespondiert mit:
 MD 36913: \$MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1
 MD 36917: \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

36912	SAFE_ENC_INPUT_NR	A01, A02, -		FBSI		
-	Istwertzuordnung: Eingang auf Antriebsmodul/Messkreiskarte	BYTE		POWER ON		
-						
-	-	1	1	3	7/2	M

Beschreibung: Nummer des Istwerteingangs, über den die sicheren Istwerte erfasst werden.
 Sonderfälle:
 Korrespondiert mit:
 p9526, p0189

36913	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1	A02, -		FBSI		
-	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1	DWORD		POWER ON		
-						
-	-	22000	0	4294967295	ReadOnly	M

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 MD \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[0] ein.
 Korrespondiert mit:
 MD 36909: \$MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL
 MD 36917: \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

36914	SAFE_SINGLE_ENC	A01, A02, -		-		
-	SI Eingabersystem	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		
-	Linearmaßstab	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 \$MA_SAFE_ENC_RESOL angegeben und mit \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH, \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n] und \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n] auf die Lastseite umgerechnet. Das MD \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST ist ohne Bedeutung.
 1: linearer Geber ist angeschlossen, seine Auflösung wird mit \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST angegeben. Die MD \$MA_SAFE_ENC_RESOL, \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH, \$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n] und \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n] sind ohne Bedeutung. Ändert sich der Wert, wird der Alarm 27036 ausgelöst.
 Korrespondiert mit:
 bei 0:
 \$MA_SAFE_ENC_RESOL
 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_PITCH

\$MA_SAFE_ENC_GEAR_DENOM[n]
 \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n]
 bei 1:
 \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST

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

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

36919	SAFE_ENC_PULSE_SHIFT			A02, -	-	
-	Schiebefaktor der Geber-Vervielfachung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	11	2	18	ReadOnly	M

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) ausgewählt.
 Korrespondiert mit:
 MD 36922: \$MA_SAFE_ENC_GEAR_NUMERA[n]

1.3 NC-Maschinendaten

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) ausgewählt.
 Korrespondiert mit:
 MD 36921: \$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	- ReadOnly M

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 M

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 r0470, r0471, r0472 und r0475, 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 \$MA_SAFE_ENC_NUM_BITS[0,1] fließen in die Berechnung von MD \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein. Die Werte von \$MA_SAFE_ENC_NUM_BITS[2,3] fließen in die Berechnung von MD \$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

36927	SAFE_ENC_MOD_TYPE	A02, -	-		
-	Geberauswertungstyp	BYTE	POWER ON		
-					
-	-	1	-	-	ReadOnly M

Beschreibung: Typ der für Safety Integrated benutzten Geberauswertung dieser Achse.
 1 = Sensor Module (SMI, SMC, SME)
 2 = DRIVE-CLiQ Geber
 Dieser Typ wird im Hochlauf aus Antriebsparameter r9527 ausgelesen. Ist kein gültiger Wert eingetragen (zulässige Werte sind nur 1 und 2), 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	DWORD	POWER ON		
-					
-	3	0, 0, 0	-	-	ReadOnly M

Beschreibung: Identifikation der für Safety Integrated benutzten Geberauswertung dieser Achse. Diese Identifikation wird im Hochlauf von der Geberauswertung 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 Steuerung

36929	SAFE_ENC_CONF	A02, -	-		
-	Konfiguration des redundanten Istwertes	DWORD	POWER ON		
-					
-	-	0	-	-	ReadOnly M

Beschreibung: Konfiguration des redundanten Istwertes bei DRIVE-CLiQ Geber:
 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 aus Antriebsparameter r0474 ausgelesen 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 MD \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] ein.

1.3 NC-Maschinendaten

Ist im Antriebsparameter r0474 ein unbekanntes Bit gesetzt, so wird Alarm 27038 ausgegeben. Die Alarmausgabe an dieser Stelle kann über das MD \$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:
 MD 36956: \$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.	-	-	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 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE oder \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION projektieren 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 in MD \$MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT eingestellten Geber-Grenzfrequenz überwacht. Beim Überschreiten wird ein entsprechender Alarm ausgegeben.
 Korrespondiert mit:
 MD 36961: \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE
 MD 36963: \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION

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
 Sonderfälle:
 - Die Funktion "Korrektur sichere Geschwindigkeit" wird über MD 36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE freigegeben
 - Für die Grenzwerte der sicheren Geschwindigkeit 1 und 3 ist diese Korrektur wirkungslos.

Korrespondiert mit:

MD 36978: \$MA_SAFE_OVR_INPUT[n]

MD 36931: \$MA_SAFE_VELO_LIMIT[n]

36933	SAFE_DES_VELO_LIMIT	A05, A04, -			FBSI	
%	NCK-Sollgeschwindigkeitsbegrenzung	DOUBLE			RESET	
-						
-	MD_MAXNUM_SF_	0.0, 0.0, 0.0, 0.0	0	100	7/2	M
-	DESVEL_LIMIT					

Beschreibung: Bewertungsfaktoren zur Bestimmung der Sollwertgrenze aus der aktuellen Istgeschwindigkeitsgrenze.

Die Auswahl des aktiven Bewertungsfaktors erfolgt über die axiale NC/PLC-Nahtstelle DB31, ... DBX34.0 - .1 .

Der aktive Istgeschwindigkeitsgrenzwert wird mit dem ausgewählten Faktor bewertet und als Sollwertgrenze dem Interpolator vorgegeben.

Parametrierung:

Zur optimalen Einstellung dieses MD ist ggf. ein mehrmaliges Ändern notwendig, um die Dynamik der Antriebe zu berücksichtigen.

Sonderfälle:

- Bei SBH-Anwahl wird Sollwert 0 vorgegeben.
- Bei Eingabe von 100% wird der Sollwert auf die aktive SG-Stufe begrenzt.
- Bei Eingabe von 0% ist die Sollgeschwindigkeitsbegrenzung inaktiv.
- Dieses Datum wird nicht in den Kreuzvergleich mit dem Antrieb einbezogen.
- Dieses Datum wird nicht in die axiale Checksumme MD36998 \$MA_SAFE_ACT_CHECKSUM eingerechnet, da es sich um eine 1-kanalige Funktion handelt.

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 \$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:

MD 36962: \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE

MD 36935: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[n]

MD 36901: \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE

Sonderfälle:

Wenn im MD \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n] ein kleinerer oder gleicher Wert eingetragen wird wie im MD \$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 \$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:
 MD 36962: \$MA_SAFE_POS_STOP_MODE
 MD 36934: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n]
 Sonderfälle:
 Wenn im MD \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n] ein kleinerer oder gleicher Wert eingetragen wird wie im MD \$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....	-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 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 Plusnocken-Position von SN1 +, SN2 +, SN3 +, SN4 +
 Für die Funktion "Sichere Nockenspur" gilt:
 Ist die Funktion "Sichere Nockenspur" freigegeben, so werden die sicherheitsgerichteten Ausgangssignale "Nockenspur" und "Nockenbereich" entsprechend der Nockenparametrierung gesetzt. Dazu muss die Parametrierung des Nockenbereichs in MD \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] betrachtet werden.
 n = 0 ... 29 steht für Plusnocken-Position von SN1+, SN2+, ..., SN30+.
 Korrespondiert mit:
 MD36988 \$MA_SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT[n]
 MD36937 \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]
 MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 MD37900 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]
 MD37901 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1[n]
 MD37902 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2[n]
 MD37903 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3[n]
 MD37904 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_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 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, so werden die sicherheitsgerichteten Ausgangssignale "Nockenspur" und "Nockenbereich" entsprechend der Nockenparametrierung gesetzt. Dazu muss die Parametrierung des Nockenbereichs in MD \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] betrachtet werden.

n = 0 ... 29 steht für Minusnocken-Position von SN1 -, SN2 -, ..., SN30 -.

Korrespondiert mit:

MD36989 \$MA_SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT[n]
 MD36936 \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]
 MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 MD37900 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]
 MD37901 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1[n]
 MD37902 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2[n]
 MD37903 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3[n]
 MD37904 \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_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[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.

1.3 NC-Maschinendaten

MD36938[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:

- MD 36936: \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]
- MD 36937: \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]
- MD 37900: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT[n]
- MD 37901: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1[n]
- MD 37902: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2[n]
- MD 37903: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3[n]
- MD 37904: \$MA_SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_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:
 Gleicher Wert wie in MD 36942 eingeben oder geringfügig größer.

36942	SAFE_POS_TOL				A05, -	FBSI	
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (kreuzweise)				DOUBLE	POWER ON	
-							
-	-	0.1	0.001	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 ist in erster Linie der "Fingerschutz" (ca.10 mm) zu berücksichtigen.
 - Beim Überschreiten dieser Toleranz erfolgt die Stopreaktion STOP F.

36944	SAFE_REFP_POS_TOL				A05, -	FBSI	
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (referenzieren)				DOUBLE	POWER ON	
-							
-	-	0.01	0	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 SSK, Durchhang- und Temperaturkompensation), Temperaturfehler, Torsion (2-Geber-System), Getriebetoleranz bei Schaltgetrieben, gröbere Auflösung (2-Geber-System), Pendelweg bei Schaltgetrieben

Sonderfälle:

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	0.1	7/2	M

Beschreibung: Einstellung der Filterzeit zur Bildung des SGA "n < nx"
 Die Filterung muss durch Setzen von Bit 16 in \$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:
 MD 36946: \$MA_SAFE_VELO_X
 MD 36947: \$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.

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.

1.3 NC-Maschinendaten

Es muss gelten: \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS kleiner oder gleich 1/2 \$MA_SAFE_VELO_X.

Die Funktion "Synchronisation "n < nx", Hysterese und Filterung" muss aktiv sein (\$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 16 = 1).

Korrespondiert mit:

MD 36945: \$MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME

MD 36946: \$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 SIMODRIVE611D und NCK einen Fehler meldet.
 MD36949 \$MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL wird nur ausgewertet, wenn MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit3 gesetzt ist.
 Korrespondiert mit...:
 MD1349 \$MD_SAFE_SLIP_VELO_TOL

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.
 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:

1. Der Timer wird sofort abgebrochen, wenn auf eine höhere oder gleichgroße (wie die bisher aktiven) SG-Grenze umgeschaltet wird.
2. Der Timer wird sofort abgebrochen, wenn auf "nicht sicheren Betrieb" (SGE "Abwahl SBH/SG=1) umgeschaltet wird.
3. 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.

1.3 NC-Maschinendaten

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: Zeit, nach der von Stop E auf sicheren Betriebshalt geschaltet wird.
Der parametrisierte Wert muss so klein wie möglich gewählt werden.

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 an der Stromgrenze mit Drehzahlsollwert 0 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 MD 36960: \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL oder über MD 36620: \$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:
MD 36960: \$MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL
MD 36620: \$MA_SERVO_DISABLE_DELAY_TIME
MD 36060: \$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.
Sonderfälle:
Bei Überschreitung dieser Zeit wird STOP A ausgelöst.

36958	SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT	A05, -	FBSI
s	Zeitlimit für die Abnahmetestdauer	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	40.0	5
-	-	100	7/2
-	-		M

Beschreibung: Es kann NCK-seitig ein Zeitlimit für die Dauer eines Abnahmetests vorgegeben werden.
 Dauert ein Abnahmetest länger als die in MD 36958 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-Alarmer wieder von Reset-quittierbar auf PowerOn-quittierbar umgesetzt.
 Vom NCK wird der Alarm 27007 und vom Antrieb der Alarm 300952 gelöscht.
 Dieses MD wird auch verwendet, um die Zeitdauer eines Abnahmetests SE (Sichere Endlagen) zu begrenzen. Nach Ablauf der programmierten 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:
 MD 36956: \$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 MD 36963 projiziert 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 \$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: SAFE_VELO_STOP_MODE ungültig, Stop-Reaktion wird über MD SAFE_VELO_STOP_REACTION parametrisiert

1.3 NC-Maschinendaten

- 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 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION festgelegt.

Korrespondiert mit:

MD 36931: \$MA_SAFE_VELO_LIMIT[n]

MD 36963: \$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:

MD 36934: \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[n]

MD 36935: \$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 \$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.

Sonderfälle:

Dieses MD ist nur dann aktiv, wenn MD 36961 und Antriebsparameter p9561 den Wert 5 haben.

Korrespondiert mit:

MD 10089: \$MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL

MD 36961: \$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.

1.3 NC-Maschinendaten

36966	SAFE_BRAKETEST_TORQUE	A05, -	FBSI
%	Haltemoment Bremsentest	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	5.0	0.0
		800.0	7/2
			M

Beschreibung: Vorgabe des Moments bzw. der Kraft für die Funktionsprüfung der Bremsenmechanik.
 Dieses Moment bzw. diese Kraft wird während des Tests gegen die geschlossene Bremse aufgebracht, ohne dass sich die Achse bewegen darf.
 SINAMICS: Der hier eingetragene prozentuale Wert bezieht sich auf den Antriebsparameter p2003 der Achse.
 Für SINAMICS 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.

36967	SAFE_BRAKETEST_POS_TOL	A05, -	FBSI
mm, Grad	Positionstoleranz Bremsentest	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	1.0	-
		-	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	DWORD	POWER ON
CTEQ			
-	-	0	0
		3	7/2
			M

Beschreibung: Erweiterte Einstellungen für den Bremsentest.
 Bit 0: Auswahl des Mittelwertes für die Momentenbegrenzung
 = 0: SINAMICS: 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 Fahrwegs erreicht werden
 = 1: Der Momentengrenzwert muss während der programmierten Zeit (PLC) erreicht werden

36969	SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM	A05,-	FBSI
kgm ²	Bezugsgröße für Haltemoment Bremsentest	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0.0	-
			ReadOnly M

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	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			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:

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
- Wird ein einzelnes Ausgangssignal auf eine Klemme gelegt, so gilt: Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet
- Werden mehrere Ausgangssignale auf die gleiche Klemme 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 auf der Klemme ausgegeben.

Korrespondiert mit:

MD 10366: \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
 MD 13010: \$MN_DRIVE_LOGIC_NR

Literatur: /FB/, A4, Digitale und analoge NCK-Peripherie

36971	SAFE_SS_DISABLE_INPUT	A01,-	FBSI
-	Eingangszuordnung SBH-Abwahl	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2 M

Beschreibung: Zuordnung des NCK-Eingangs für die Abwahl der Funktion sicherer Betriebshalt.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Zuordnung des Klemmenpegels 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)

1.3 NC-Maschinendaten

Sonderfälle:

- Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet.
- Wenn SG und SBH abgewählt wurden (siehe \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT), dann ist dieser Eingang ohne Bedeutung.

Korrespondiert mit:

MD 36970: \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

36972	SAFE_VELO_SELECT_INPUT	A01, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SG-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die beiden Eingänge zur Auswahl von SG1, SG2, SG3 oder SG4 definiert.

Aufbau: siehe \$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

Sonderfälle:

Sind die MD-Bits 31 gesetzt, so werden die Signale invertiert verarbeitet.

36973	SAFE_POS_SELECT_INPUT	A01, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SE-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Eingang für die Auswahl der sicheren Endlage 1 oder 2 definiert.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Signal bedeutet

= 0 SE1 ist aktiv

= 1 SE2 ist aktiv

Sonderfälle:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet.

Korrespondiert mit:

MD 36970: \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

36974	SAFE_GEAR_SELECT_INPUT	A01, -	FBSI
-	Eingangszuordnung Übersetzungsanwahl	DWORD	POWER ON
-			
-	3	0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Zuordnung der Eingangsklemmen für die Auswahl der Übersetzung (Getriebe- stufe).

Aufbau: siehe \$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

Sonderfälle:

Sind die MD-Bits 31 gesetzt, so werden die Signale invertiert verarbeitet.

Korrespondiert mit:

MD 36970: \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

36977	SAFE_EXT_STOP_INPUT	A01,-	FBSI
-	Eingangszuordnung externe Bremsanforderung	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	-
			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)

n = 2: Zuordnung für "Abwahl externer Stop D" (Bahnbremsen)

n = 3: Zuordnung für "Abwahl externer Stop E" (ESR + Bahnbremsen)

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

Sonderfälle:

Sind die MD-Bits 31 gesetzt, so werden die Signale invertiert verarbeitet. Das Signal "Abwahl externer Stop A" kann nicht invertiert parametrisiert werden. Im Fehlerfall wird ein Parametrierfehler gemeldet.

36978	SAFE_OVR_INPUT	A01,-	FBSI
-	Eingangszuordnung SG-Override	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	-
			7/2 M

Beschreibung: Zuordnung der NCK-Eingänge für die Korrektur des Grenzwertes der sicheren Geschwindigkeit 2 und 4.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT

n = 3, 2, 1, 0 steht für zur Korrektur-Auswahl Bit 3, 2, 1, 0

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:

MD 36932: \$MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[n]

Sonderfälle:

- Die Funktion "Korrektur sichere Geschwindigkeit" wird über MD 36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE freigegeben.
- Sind die MD-Bits 31 gesetzt, so werden die Signale invertiert verarbeitet

Korrespondiert mit:

MD 36932: \$MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR [n]

36980	SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SBH/SG aktiv	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-	-	-	-
-	-	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

Sonderfälle:

- Eingabe von 0 bedeutet:

Es ist keine Zuordnung vorhanden, der Ausgang wird nicht beeinflusst

- Eingabe von 80 00 00 bedeutet: es ist keine Zuordnung vorhanden, der Ausgang bleibt fest auf 1

- Wird ein einzelnes Ausgangssignal auf eine Klemme gelegt, so gilt:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet

- Werden mehrere Ausgangssignale auf die gleiche Klemme 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 auf der Klemme ausgegeben.

Korrespondiert mit:

MD 10368: \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT

MD 13010: \$MN_DRIVE_LOGIC_NR

Literatur: /FB/, A4, Digitale und analoge NCK-Peripherie

36981	SAFE_SS_STATUS_OUTPUT	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SBH aktiv	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-	-	-	-
-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Datum wird der Ausgang oder die Systemvariable für die Meldung "SBH aktiv" bestimmt.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT

Signal bedeutet

- = 0 SBH ist nicht aktiv
- = 1 SBH ist aktiv

Sonderfälle:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet

36982	SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT	A01,-	FBSI
-	Ausgangszuordnung aktive SG-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	-
			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 \$MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT

n = 1, 0 steht für SG aktiv Bit 1, 0

SG aktiv

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

Sonderfälle:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet

36985	SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT	A01,-	FBSI
-	Ausgangszuordnung n < n_x	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2
			M

Beschreibung:

Mit diesem Datum wird der Ausgang oder die Systemvariable für die Meldung "n < nx" bestimmt.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Signal bedeutet

= 0 Istdrehzahl größer als Grenzggeschwindigkeit in \$MA_SAFE_VELO_X

= 1 Istdrehzahl kleiner oder gleich als Grenzggeschwindigkeit

Korrespondiert mit: \$MA_SAFE_VELO_X

Sonderfälle:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet.

36987	SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT	A01,-	FBSI
-	Ausgangszuordnung Achse sicher referenziert	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2
			M

Beschreibung:

Mit diesem Datum wird der Ausgang für die Meldung "Achse sicher referenziert" angegeben.

Aufbau: siehe \$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

Sonderfälle:

Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet

36988	SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 + bis SN4 +	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockensignale SN1 + bis SN4 + angegeben.
 Aufbau: siehe \$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:
 Ist das MD-Bit 31 gesetzt, so wird das Signal invertiert verarbeitet.

36989	SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 - bis SN4 -	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Minusnocken SN1 - bis SN4 - definiert.
 Aufbau: siehe \$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	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Zuordnung der Ausgangsklemmen für die Anzeige des momentan aktiven Stops.
 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 axialer kreuzweiser Vergleichstakt	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	- - ReadOnly M

Beschreibung: Sicherheitstechnik-Anzeigedatum: Effektiver axialer Vergleichstakt in Sekunden.

Der Takt ergibt sich aus INFO_SAFETY_CYCLE_TIME und der Anzahl der kreuzweise zu vergleichenden Daten.

Der angezeigte axiale Wert ist abhängig vom zugehörigen Antriebsmodul, da sich die Länge der Kreuzvergleichslisten zwischen Performance-1-/Standard-2- und Performance-2-Baugruppen unterscheidet.

36993	SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE	A08, -	FBSI
-	Datum/Uhrzeit der letzten Änderung SI-Achs-MD	STRING	POWER ON
-			
-	7	, , , , , ,	-
			ReadOnly M

Beschreibung: Sicherheitstechnik-Anzeigedatum:
 Datum und Uhrzeit der letzten Konfigurationsänderung sicherheitsrelevanter NCKAchs-Maschinendaten.
 Aufgezeichnet werden Änderungen der Maschinendaten, die in die axialen Checksummen SAFE_ACT_CHECKSUM eingerechnet werden.

36994	SAFE_PREV_CONFIG	EXP, -	FBSI
-	Daten der vorherigen Safety-Achs-Konfiguration	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-
			ReadOnly M

Beschreibung: Zwischenspeicher zur Ablage vorheriger Safety-Konfigurationsdaten
 Index [0]: Zustandsmerker der Änderungshistorie
 Index [1]: vorheriger Wert Funktionsfreigabe
 Index [2]: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[0]
 Index [3]: letzter Wert Funktionsfreigabe vor Laden von Standarddaten
 Index [4]: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[0] vor Laden von Standarddaten
 Index [5]: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[1]
 Index [6]: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[1] vor Laden von Standarddaten
 Index [7]: vorheriger Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[2]
 Index [8]: letzter Wert Soll-Prüfsumme SAFE_DES_CHECKSUM[2] vor Laden von Standarddaten

36995	SAFE_STANDSTILL_POS	EXP, A08, -	FBSI
-	Stillstandsposition	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/0 M

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.

1.3 NC-Maschinendaten

36997	SAFE_ACKN				A08, -	FBSI
-	Anwenderzustimmung				DWORD	POWER ON
-						
-	-	0	-	-	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				DWORD	POWER ON
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	ReadOnly	M

Beschreibung: Hier wird die nach POWER ON oder bei RESET berechnete Ist-Prüfsumme über die aktuellen Werte der sicherheitsrelevanten Maschinendaten eingetragen.
 Zuordnung der Feldindizes:
 Index 0: axiale Überwachungsfunktionen
 Index 1: HW-Komponentenkennungen
 Index 2: Antriebszuordnung

36999	SAFE_DES_CHECKSUM				A01, A08, -	FBSI
-	Soll-Prüfsumme				DWORD	POWER ON
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	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: axiale Überwachungsfunktionen
 Index 1: HW-Komponentenkennungen
 Index 2: MDs zur Antriebszuordnung

37000	FIXED_STOP_MODE				A10, -	-
-	Modus Fahren auf Festanschlag				BYTE	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
 = 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	BYTE	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
 (Momentengrenze beim Anfahren des Festanschlags für analoge Antriebe)
 SD 43510: FIXED_STOP_TORQUE
 (Klemmoment bei Fahren auf Festanschlag)

37012	FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME	A10	-
s	Zeitdauer bis zum Erreichen der geänderten Momentengrenze	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	-
-	-	-	7/2
			M

Beschreibung: Zeitdauer in Sekunden bis zum Erreichen der geänderten Momentengrenze.
 Der Wert 0.0 deaktiviert die Rampenfunktion.

1.3 NC-Maschinendaten

37014	FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR	A10	TE3
-	Anpassfaktor Momentengrenze	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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.
 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 Festanschlagsalarml	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	1	0
		15	7/2
			M

Beschreibung: Mit dem Maschinendatum wird festgelegt, ob die Alarml

20091 "Festanschlag nicht erreicht",
20094 "Festanschlag abgebrochen" und
25042 "FOC: Stillstandsüberwachung" gemeldet werden.

MD= 0
unterdrücken Alarm 20091 "Festanschlag nicht erreicht"

MD= 2
unterdrücken Alarml
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)
Unabhängig von der Einstellung der Alarmmaske können Fehler beim Anfahren des Festanschlags aus der Statusvariablen \$AA_FXS gelesen werden.
Standard: 1 = Alarml 20091, 20094 und 25042 werden ausgelöst

37052	FIXED_STOP_ALARM_REACTION	A05, A10			-	
-	Reaktion bei Festanschlagsalarmen	BYTE			POWER ON	
-						
-	-	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	BYTE			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.
 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 Festanschlages 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.	BYTE	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

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

1.3 NC-Maschinendaten

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 Führungsachse in Gantry-Verbund 2
 12: Achse ist Gleichlaufachse in Gantry-Verbund 2
 3: Achse ist Führungsachse 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 Referieren)

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:

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-Warn-
grenze.

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 Referieren

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.3 (Gantry-Warngrenze überschrit-
ten)

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:

Alarme 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 Referieren

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.5 (Gantry-Verbund ist synchroni-
siert)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX101.2 (Gantry-Abschaltgrenze über-
schritten)

1.3 NC-Maschinendaten

37130	GANTRY_POS_TOL_REF	A05, A10	G1,Z3
mm, Grad	Gantry-Abschaltgrenze beim Referieren	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 Führungsachse 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	-
			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	-
			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 referiert 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)

37150	GANTRY_FUNCTION_MASK	A10	-
-	Gantry Funktionen	DWORD	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 referiert 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	DWORD	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 abrechbaren 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.

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	-
		-	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	-	-	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	-	-	7/2	M

Beschreibung:

Synchronspindelkopplung: Verzögerungszeit - Zeitüberwachung zum Erreichen des istwertseitigen Synchronlaufs nach Erreichen des sollwertseitigen Synchronlaufs.

\$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0]: Zeit zum Erreichen von 'Synchronlauf fein'

\$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

Beschreibung: Projektierung einer Momentenaufteilung zwischen der Master- und der Slaveachse erfolgt durch die Angabe der Maschinenachsnnummer der zum Slave zugehörigen Masterachse. Über den Momentenausgleichsregler wird eine gleichmäßige Momentenaufteilung 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	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x0	-
-	-		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

1.3 NC-Maschinendaten

Bit 1 = 1:

Bei MASLDEF entspricht die Masterachse für die Momentenausgleichsregelung der im MD37252 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
- 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 Nennmoment prozentual eingegeben.
Die maximale Achsgeschwindigkeit leitet sich aus dem MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO, das Nennmoment aus dem Produkt der Antriebsmaschinendaten MD1725 ab.
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
 Der vom Momentenausgleichsregler berechnete Drehzahlswert wird begrenzt.
 Die in Prozent eingebare 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 DB3x.DBX24.5 wie auch MASLON, MASLOF, MASLOFs, MASLDEL

1.3 NC-Maschinendaten

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 des Antriebsnennmoments der Slaveachse eingegeben werden.
 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.
 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	-
			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	-
-	-	-	-
-	-	-	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
 1: Gegensinnig zur Masterachse

37400	EPS_TLIFT_TANG_STEP	A10	T3
mm, Grad	Tangentenwinkel für Eckenerkennung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	5.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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 tangentielle Nachführung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	0.0	-
-	-	-	-
-	-	-	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 tangentielle Nachführung aktiv ist.
 Korrespondiert mit:
 Anweisung TANGON

1.3 NC-Maschinendaten

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

37510	AX_ESR_DELAY_TIME1			EXP, A01, A10,	P2
s	Verzögerungszeit ESR-Einzelachse			DOUBLE	NEW CONF
CTEQ					
-	-	0.0	-	-	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 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	-	-	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	-	-	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

37600	PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME	EXP, A01, A02	-
s	Istwertübernahmezeit (PROFIBUS/PROFINET Ti)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.000125	0.0
		0.032	0/0
			M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
Datum zum Einstellen des Istwertübernahmezeitpunktes (Ti) des Gebers am PROFIBUS/PROFINET.
Einheit: Sekunden, Default ist also 125µs
(das ist auch der Default, den Step7 bei einem 611U einstellt)
ACHTUNG:
Der tatsächliche Ti-Wert wird direkt aus der SDB-Projektierung oder dem Antrieb gelesen, soweit das möglich ist.
In diesem Fall wird das Maschinendatum auf den gelesenen Wert gesetzt und dient nur noch zur Anzeige.

37602	PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME	EXP, A01, A02	-
s	Sollwert-Verzögerungszeit (PROFIBUS/PROFINET To)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.003	0.0
		0.032	0/0
			M

Beschreibung: Nur bei PROFIBUS/PROFINET:
Datum zum Einstellen des Sollwertübernahmezeitpunktes (To) am PROFIBUS/PROFINET.
Einheit: Sekunden
ACHTUNG:
Der tatsächliche To-Wert wird direkt aus der SDB-Projektierung oder dem Antrieb gelesen, soweit das möglich ist.
In diesem Fall wird das Maschinendatum auf den gelesenen Wert gesetzt und dient nur noch zur Anzeige.

37610	PROFIBUS_CTRL_CONFIG	EXP, A01	-
-	PROFIdrive-Steuerbit-Konfiguration	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		2	7/2
			M

Beschreibung: Nur bei PROFIdrive:
Datum zum Einstellen spezieller PROFIdrive-Steuerwort-Funktionalität:
0 =
Default = keine Veränderung des Standardverhaltens
1 =
STW2, Bits 0-1 werden von Betriebsart/Eilgang abhängig gesetzt, die Vorgabe der VDI-Steuerbits "Parametersatz-Bit0/1" von PLC aus wird dabei unterdrückt.

1.3 NC-Maschinendaten

Die Bits 0-1 erhalten folgende von NCK gesteuerte Betriebsarten-abhängige Kombinationen:

00 = default (nach Power-On)

01 = JOG (außer JOG-INC) oder ((AUTOMATIK bzw. MDA) und G0)

10 = ((AUTOMATIK bzw. MDA) und nicht G0), sonstige

11 = JOG-INC

2 =

Kombination aus MD=0 (Vorgabe durch VDI) und MD=1 (interne Vorgabe):

MD=2 wirkt wie MD=1, solange von PLC keine VDI-Steuerbits kommen, d.h. wenn die VDI-Steuerbits "Parametersatz-Bit0/1" beide gelöscht (0) sind.

MD=2 wirkt wie MD=0, wenn die VDI-Steuerbits "Parametersatz-Bit0/1" einzeln oder beide gesetzt sind (!=0). In diesem Fall werden diese VDI-Steuerbits direkt zum Antrieb weitergeleitet (Priorisierung der VDI-Signale gegenüber den intern erzeugten Signalen).

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 Momentengrenzwert 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	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für Nockenspur 1 bis 4 angegeben.
 Aufbau: siehe \$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
 Sonderfälle:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37901	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 1	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 1 angegeben.
 Aufbau: siehe \$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:
 MD 36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]
 Signal bedeutet
 = 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
 Sonderfälle:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37902	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 2	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 2 angegeben.
 Aufbau: siehe \$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

1.3 NC-Maschinendaten

bis ...
 1 1 1 1 Nockenbereich 15 ist aktiv
 Der Nockenbereich wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:
 MD 36938: \$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
 Sonderfälle:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37903	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 3	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 3 angegeben.
 Aufbau: siehe \$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:
 MD 36938: \$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
 Sonderfälle:
 Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37904	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4	A01, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 4	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für den Nockenbereich der Nockenspur 4 angegeben.
 Aufbau: siehe \$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:

MD 36938: \$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

Sonderfälle:

Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.

37906	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1	A01,-	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 1	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 1 angegeben.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 1.

Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:

MD 36938: \$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 1 zugewiesen ist.

Sonderfälle:

- Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$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	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	7/2 M

Beschreibung: Mit diesem Datum werden die Ausgänge für die Nockenbereichsbits der Nockenspur 2 angegeben.

Aufbau: siehe \$MA_SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT

Feldindex n entspricht den parametrierbaren Nockenbereichsnummern auf Nockenspur 2.

Die Nockenbereichsnummer wird über folgendes Maschinendatum festgelegt:

MD 36938: \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[k]

Signal bedeutet

= 0 Achse steht nicht auf Nocken mit Nockenbereichsnummer n

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.

Sonderfälle:

- Die Funktion "sichere Nockenspur" wird über MD 36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE freigegeben.
- Ist die Nockenbereichsnummer n auf Nockenspur 4 nicht parametrierung, so kann das Signal des Feldindex n niemals auf 1 gehen. Das Output-MD mit Feldindex n muss in diesem Fall nicht parametrierung werden.

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 SSK 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 Stützpunktastand (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 Korrekturtabelle 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!
 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"

1.4 NC-Settingdaten

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

Beschreibung: Beschreibung

41010	JOG_VAR_INCR_SIZE			-	H1	
-	Größe des variablen Inkrements bei JOG			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.	-	-	7/7	M

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 Inkrementes für INC/Handrad)

41050	JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD			-	H1	
-	Tipp-/ Dauerbetrieb bei JOG kontinuierlich			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	TRUE	-	-	7/7	M

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)

1.4 NC-Settingdaten

41100	JOG_REV_IS_ACTIVE	-	-			
-	JOG: Umdrehungs- / Linearvorschub	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0x0E	-	-	7/7	M

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:
 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	-	-	7/7	M

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	-
			7/7 M

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.

1.4 NC-Settingdaten

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	-
			7/7 M

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.

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	-
			7/7 M

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...	-	-	7/7	M

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-Teileprogramm 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 referiert ist (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 / 60.5 (Referiert/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 freigeben

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.4 (Referiert/Synchronisiert 1)

NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX60.5 (Referiert/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...	-	-	7/7	M

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 freigeben

MD18342 \$MN_CEC_MAX_SUM Maximaler Kompensationswert bei Durchhangkompensation

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, 0,0	-	-	7/7	M

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, 0,0	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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.

1.4 NC-Settingdaten

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	-	-	7/7	M

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.

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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

1.4 NC-Settingdaten

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	-	-	7/7	M

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].
 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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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)

42000	THREAD_START_ANGLE		-	K1	
Grad	Startwinkel bei Gewinde		DOUBLE	SOFORT	
-					
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7 M

Beschreibung: Mit Hilfe dieses Settingdatums kann bei mehrgängigem Gewindeschneiden der Versatz der einzelnen Gewindegänge programmiert werden.
 Dieses SD kann über den Befehl SF vom Teileprogramm aus verändert 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).

42010	THREAD_RAMP_DISP		-	V1	
mm	Beschleunigungsverhalten der Achse beim Gewindeschneiden		DOUBLE	SOFORT	
-					
-	2	-1., -1., -1., -1., -1., -1., -1., -1., -1....	999999.	7/7	M

Beschreibung: Das SD wirkt beim Gewindeschneiden mit G33 (G34, G35).
 Es besitzt zwei Elemente, die das Verhalten beim Hochlauf der Gewindeachse (1. Element) und beim Bremsen/Überschleifen (2. Element) festlegen.
 Die Werte besitzen für den Gewindeein- und auslauf gleiche Eigenschaften:
 < 0:
 Start/Bremsen der Gewindeachse erfolgt mit projektierter Beschleunigung. Der Ruck wirkt entsprechend der aktuellen Programmierung von BRISK/SOFT. Das Verhalten ist kompatibel zum bisherigen MD 20650__THREAD_START_IS_HARD = FALSE.
 0:
 Start/Bremsen der Vorschubachse beim Gewindeschneiden erfolgt sprunghaft.
 Das Verhalten ist kompatibel zum bisherigen MD 20650__THREAD_START_IS_HARD = TRUE.
 > 0:
 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.
 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).

42100	DRY_RUN_FEED		-	V1	
mm/min	Probelaufvorschub		DOUBLE	SOFORT	
-					
-	-	5000., 5000., 5000., 5000., 5000., 5000....	-	-	7/7 M

Beschreibung: In dieses Settingdatum ist der Vorschub für aktiven Probelauf einzutragen.
 Das Settingdatum kann über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" verändert werden.

1.4 NC-Settingdaten

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 M

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....	- - 7/7 M

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 Anfahrsätzen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-
			7/7
			M

Beschreibung: Defaultwert für Bahnvorschub in Anfahrsätzen (nach Repos, Satzsuchlauf, SERU-PRO usw).
 Der Inhalt dieses Settingdatums wird nur verwendet, wenn er ungleich Null ist.
 Er wird bewertet, wie ein bei G94 programmiertes F-Wort.

42122	OVR_RAPID_FACTOR	-	\$MN_OVR_FACTOR_RAPID _TRA,\$AC_OVR
%	Zusätzlicher Eilgang-Override über Bedienung vorgebar	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	-
			7/7
			M

Beschreibung: Zusätzlicher kanalspezifischer Eilgang-Override in %. Der Wert wird abhängig von der BTSS-Variablen enablOvrRapidFactor auf die Bahn 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 Anfahrsätzen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7
			M

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: \$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.

1.4 NC-Settingdaten

Beispiel für Kanal 3: \$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-Modus 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 \$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 M

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....	-
			7/7 M

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....	7/7 M

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] - \$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....	7/7 M

Beschreibung:

Abstand der beiden Werkzeuge eines Doppelrevolverkopfes.

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...	7/7 M

Beschreibung:

Wert = TRUE:

Bei aktivem SBL2 (Einzelsatz mit Stopp nach jedem Satz) wird mit jedem Satz ein Vorlaufstopp ausgeführt. Dadurch wird die Vorausbearbeitung der Teileprogrammätze 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.

42300	COUPLE_RATIO_1	-	-
-	Übersetzung für Synchronspindelbetrieb, Zähler, Nenner	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-1.0e8 1.0e8 7/7 M

Beschreibung:

Mit diesen Settingdaten werden die Übersetzungsparameter 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 $k_{\ddot{U}}$ festgelegt. Dieses wird mit Hilfe von zwei Übersetzungsparametern als Zähler [n=0] und Nenner [n=1] vorgegeben. Damit ist eine sehr genaue Vorgabe für das Übersetzungsverhältnis möglich.

$$k_{\ddot{U}} = \text{Übersetzungsparameter Zähler} / \text{Übersetzungsparameter Nenner} \\ = \$SC_COUPLE_RATIO[0] / \$SC_COUPLE_RATIO[1]$$

1.4 NC-Settingdaten

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 von k_Ü wird mit POWER ON angestoßen.

SD irrelevant bei

anwenderdefinierte Kopplung

korrespondierend mit

Das SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1 wirkt derzeit wie ein Maschinendatum (z.B. nach POWER ON aktiv). Daher erfolgt die Anzeige bzw. Eingabe entsprechend wie bei den kanalspezifischen Maschinendaten.

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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 Hügen in Sekunden	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 M

Beschreibung: Mindestzeit zwischen 2 Hügen in Sekunden

42440	FRAME_OFFSET_INCR_PROG	-	K1,K2
-	Nullpunktverschiebungen in Frames	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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...	- - 7/7 M

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.

1.4 NC-Settingdaten

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 M

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 M

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...	0.000001 999999. 7/7 M

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...	0.000001 90. 7/7 M

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...	0.0 89.0 7/7 M

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.
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...	- - 7/7 M

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.

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...	0.000001 999999. 7/7 M

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...	0.000001 90. 7/7 M

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...	0.000001 90. 7/7 M

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.

1.4 NC-Settingdaten

Dieses Datum ist nur wirksam, falls eine Orientierungstransformation aktiv ist.

Eine Drehung der Werkzeugorientierung ist nur bei 6-Achs Maschinen möglich.

42480	STOP_CUTCOM_STOPRE	-	W1
-	Alarmreaktion bei Werkzeugradiuskorrektur und Vorlaufstop	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			7/7 M

Beschreibung: Ist dieses Settingdatum TRUE, wird die Satzbearbeitung bei Vorlaufstop und aktiver Werkzeugradiuskorrektur angehalten und erst nach einer Bedienerquitung (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...	-
			7/7 M

Beschreibung: FALSE:
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 Verfahrsätze. 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...	-
			7/7 M

Beschreibung: Dieses Settingdatum steuert das An- bzw. Abfahrverhaltens bei der Werkzeugradiuskorrektur für die Fälle, in denen der Aktivierungs- bzw. Deaktivierungssatz 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			
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	M

Beschreibung: FALSE:
 Ergeben sich bei einer (nahezu) geschlossenen Kontur, die aus zwei aufeinanderfolgenden Kreissätzen oder einem Kreis- und einem Linearsatz besteht, bei Korrektur an der Innenseite zwei Schnittpunkte, so wird entsprechend dem Standardverfahren der Schnittpunkt gewählt, der auf der ersten Teilkontur näher am Satzende liegt.
 Ein Kontur wird dann als (nahezu) geschlossen betrachtet, wenn der Abstand zwischen dem Startpunkt des ersten Satzes und dem Endpunkt des zweiten Satzes kleiner ist als 10% des wirksamen Korrekturradius aber nicht größer als 1000 Weginkremente (entpr. 1mm bei 3 Nachkommastellen).
 TRUE:
 In der gleichen Situation wie oben beschrieben wird der Schnittpunkt gewählt, der auf der ersten Teilkontur näher am Satzanfang liegt.

42500	SD_MAX_PATH_ACCEL	-	B2			
m/s²	maximale Bahnbeschleunigung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10000., 10000., 10000., 10000., 10000....	1.0e-6	-	7/7	M

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...	-	-	7/7	M

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/s³	maximaler bahnbezogener Ruck als Settingdatum	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100000., 100000., 100000., 100000....	1.e-9	-	7/7	M

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...	-
			7/7
			M

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....	-
			7/7
			M

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....	-
			7/7
			M

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....	-
			7/7
			M

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....	-
			7/7
			M

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 spit-
 zer, werden bei G62 langsamer gefahren.

1.4 NC-Settingdaten

42528	CUTCOM_DECEL_LIMIT	-	-			
-	Vorschubabsenkung an Kreisen bei Werkzeugradiuskorrektur	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.	1.	7/7	M

Beschreibung: Das Settingdatum begrenzt die Vorschubabsenkung des Werkzeugmittelpunkts an innengekrümmten Kreisabschnitten bei aktiver Werkzeugradiuskorrektur und angewähltem CFC bzw. CFIN.

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 Werkzeugmittelpunkts 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, 0...	-3	31	7/7	M

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	M

Beschreibung: Damit kann das Bezugskordinatensystem 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	M

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.

1.4 NC-Settingdaten

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.

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...	-
			7/7 M

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...	0.000001
			7/7 M

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...	0.000001
			7/7 M

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...	0.000001
			7/7 M

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...	-
			7/7
			M

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 SD \$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.

42690	JOG_CIRCLE_CENTRE	-	-
mm	Kreismittelpunkt	DOUBLE	SOFORT
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7
			M

Beschreibung:

Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Kreisen der Kreismittelpunkt im Werkstückkoordinatensystem definiert. Ausgewertet werden jeweils nur die Mittelpunktkoordinaten der Geometrieachsen der aktiven Ebene, nicht die Koordinate der senkrecht zur Ebene stehenden Geometrieachse. Dieses Settingdatum wird über die Bedienoberfläche geschrieben. Per default ist die Koordinate einer Achse mit Durchmesserprogrammierung im Durchmesser, dies kann über das MD20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK, Bit 13 = 1 auf Radiusangabe geändert werden.

42691	JOG_CIRCLE_RADIUS	-	-
mm	Kreisradius	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			7/7
			M

Beschreibung:

Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Kreisen der Kreisradius, im Werkstückkoordinatensystem, des maximalen Kreises bei Innenbearbeitung, bzw. des minimalen Kreises bei Außenbearbeitung definiert. Dieses Settingdatum wird über die Bedienoberfläche geschrieben.

42692	JOG_CIRCLE_MODE	-	-
-	Mode Joggen von Kreisen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			0xf
			7/7
			M

Beschreibung:

Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Kreisen eingestellt:
 Bit 0 = 0 :
 Fahren nach + erzeugt ein Verfahren auf einer Kreisbahn gegen den Uhrzeigersinn, ein Fahren nach - verfährt im Uhrzeigersinn.
 Bit 0 = 1 :
 Fahren nach + erzeugt ein Verfahren auf einer Kreisbahn im Uhrzeigersinn, ein Fahren nach - verfährt gegen den Uhrzeigersinn.

Bit 1 = 0 :

Es wird bei der Abprüfung der Begrenzung durch den vorgegebenen Kreis bzw. das durch Start- und Endwinkel begrenzte Kreissegment der Werkzeugradius nicht berücksichtigt.

Bit 1 = 1 :

Es wird bei der Abprüfung der Begrenzung durch den vorgegebenen Kreis bzw. das durch Start- und Endwinkel begrenzte Kreissegment der Werkzeugradius berücksichtigt.

Bit 2 = 0 :

Es findet eine Innenbearbeitung statt. Der Kreisradius in SD42691 \$SSC_JOG_CIRCLE_RADIUS ist der maximal mögliche Radius.

Bit 2 = 1 :

Es findet eine Außenbearbeitung statt. Der Kreisradius in SD42691 \$SSC_JOG_CIRCLE_RADIUS ist der minimal mögliche Radius.

Bit 3 = 0 :

Bei einem Vollkreis wird der Radius vom Kreismittelpunkt ausgehend in Richtung der Ordinate (2. Geometrieachse) der Ebene vergrößert

Bit 3 = 1 :

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...	0	360	7/7	M

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 \$SSC_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...	0	360	7/7	M

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 \$SSC_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
			M

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...	-
			7/7
			M

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
			21
			7/7
			M

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 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...	-
			7/7
			M

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.

1.4 NC-Settingdaten

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...	-
			7/7
			M

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...	-
			7/7
			M

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...	7/7 M

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	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	7/7 M

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 M

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.
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.

Ist die 1000er-Stelle des Settingdatums gleich 1, werden Werkzeugorientierung und Werkzeugnormalenvektor entsprechend dem Inhalt der Zehner- und Einerstelle interpretiert. Andernfalls ergeben sich diese beiden Vektoren aus dem aktuellen G-Code der Gruppe 6 (G17 - G19). Das gilt allerdings nur dann, wenn die Werkzeugorientierungen nicht explizit mit Hilfe der Werkzeugparameter \$TC_DPVx[i, j] bzw. \$TC_DPVNx[i, j] angegeben wurden.

Beispiel:

Die Werkzeugorientierung ist nicht explizit angegeben und es ist G17 aktiv. Das aktuelle Werkzeug ist ein Fräswerkzeug, d.h. die Längenkomponenten L1, L2, L3 wirken in die Koordinatenrichtungen Z, Y, X (in dieser Reihenfolge). Die Werkzeugorientierung zeigt deshalb in Z-Richtung, d.h. der Werkzeugorientierungsvektor ist (0, 0, 1).

Wird nun \$SSC_TOOL_LENGTH_CONST = 18 gesetzt, werden die Werkzeuglängen so interpretiert, als sei G18 aktiv, d.h. L1, L2, L3 wirken in Y, X, Z, der Orientierungsvektor zeigt aber nach wie vor in Z-Richtung.

Wird zusätzlich die 1000er-Stelle auf 1 gesetzt, d.h. \$SSC_TOOL_LENGTH_CONST = 1018 wird auch der Werkzeugorientierungsvektor so modifiziert, als sei G18 aktiv, d.h. die Werkzeugorientierung zeigt in Y-Richtung (Werkzeugorientierungsvektor (0, 1, 0)). Diese Einstellung bewirkt somit, dass Werkzeuglänge und Werkzeugorientierung gleich behandelt werden.

42950	TOOL_LENGTH_TYPE	-	W1
-	Zuordnung der Werkzeuglängenkompensation unabh. vom Werkzeugtyp	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M

Beschreibung: Dieses Settingdatum legt die Zuordnung der Werkzeuglängenkomponenten zu den Geometrieachsen unabhängig vom Werkzeugtyp fest. Es kann die Werte 0 bis 2 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 Drehwerkzeugen.

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 ungleich 0 ist.

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...	- - 7/7 M

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	10000000.0, 10000000.0, 10000000.0...	- - 7/7 M

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.

42974	TOCARR_FINE_CORRECTION			C08	-	
-	Feinverschiebung TCARR ein / aus			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	M

Beschreibung: TRUE:
Bei der Aktivierung eines orientierbaren Werkzeugträgers werden die Feinverschiebungswerte berücksichtigt.

FALSE:
Bei der Aktivierung eines orientierbaren Werkzeugträgers werden die Feinverschiebungswerte nicht berücksichtigt.

42980	TOFRAME_MODE			-	K2	
-	Framdefinition bei TOFRAME, TOROT und PAROT			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Dieses Settingdatum legt die Richtung der Geometriachsen 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, dass 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 >= 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 = 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 = 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 = 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 (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
			M

Beschreibung: Gibt an, ob die Schneidenlage und die Schnitttrichtung 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 Schnitttrichtung in der aktiven Bearbeitungsebene (G17-G19) um einen bestimmten Winkel gedreht wird. Der resultierende Ausgabewert ist dann immer die Schneidenlage bzw. Schnitttrichtung, 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] "

1.4 NC-Settingdaten

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.

42990	MAX_BLOCKS_IN_IPOBUFFER	-	K1			
-	maximale Anzahl der Sätze im Ipo-Puffer	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-		7/7	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum kann die maximale Anzahl der Sätze im Interpolationspuffers begrenzt werden. Dabei ist die maximale Zahl durch das MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE festgelegt.

Ein negativer Wert bedeutet dabei, dass keine Begrenzung der Anzahl der Sätze im Ipo-Puffer wirksam wird und die Anzahl der Sätze allein durch das MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE bestimmt wird (Standard Einstellung).

42995	CONE_ANGLE	-	-			
-	Kegelwinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-90	90	7/7	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird beim Kegeldrehen der Kegelwinkel beschrieben. Dieses Settingdatum wird über die Bedienoberfläche geschrieben.

42996	JOG_GEOAX_MODE_MASK	-	-			
-	Mode Joggen von Geometrieachsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x7	7/7	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum wird beim Joggen von Geometrieachsen eingestellt:

Bit 0 = 1 :

Eine Verfahrenforderung für die 1. Geometrieachse wird invertiert, d.h. eine Verfahrenforderung nach + löst eine Verfahrbewegung nach - aus.

Bit 1 = 1 :

Eine Verfahrenforderung für die 2. Geometrieachse wird invertiert, d.h. eine Verfahrenforderung nach + löst eine Verfahrbewegung nach - aus.

Bit 2 = 1:

Eine Verfahrenforderung für die 3. Geometrieachse wird invertiert, d.h. eine Verfahrenforderung nach + löst eine Verfahrbewegung nach - aus.

42998	CUTMOD_PLANE_TOL	-	-			
Grad	Abweichung Schneidplatten- / Bearbeitungsebene	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	0,0	89,0	7/3	M

Beschreibung: Dieses Settingdatum gibt an, um wieviel Grad die Schneidplatte eines Werkzeugs beim Aufruf der Funktion CUTMOD bzw. CUTMODK maximal aus der Bearbeitungsebene gedreht sein darf.

Ist der Wert dieses Settingdatums 0, darf der Betrag des genannten Winkels maximal 89 Grad sein.

43100	LEAD_TYPE	-	M3
-	Art des Leitwertes	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	1	0
-	-	2	7/7
-	-		M

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	RESET
-			
-	-	0.0	-1e15
-	-	1e15	7/7
-	-		M

Beschreibung: Verschiebung des Leitwertes 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	RESET
-			
-	-	1.0	-1e15
-	-	1e15	7/7
-	-		M

Beschreibung: Skalierung des Leitwertes 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	RESET
-			
-	-	0.0	-1e15
-	-	1e15	7/7
-	-		M

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

43108	LEAD_SCALE_OUT_POS	-	M3
-	Skalierung des Funktionswertes der Kurventabelle	DOUBLE	RESET
-			
-	-	1.0	-1e15
-		1e15	7/7
			M

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
			M

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	-
-			7/7
			M

Beschreibung: Spindeldrehzahl bei Spindelstart durch die NC/PLC-Nahtstellensignale DB31, ... DBX30.1 (Spindel-start Rechtslauf) und DB31, ... DBX30.2 (Spindel-start Linkslauf).
 Beispiel: \$SA_SPIND_S[S1] = 600
 Beim Erkennen der positiven Flanke eines o.g. VDI-Startsignals 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	-
			7/7
			M

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
			M

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	-
			7/7
			M

Beschreibung: In SPIND_MIN_VELO_G25 wird eine min. Spindeldrehzahlbegrenzung eingegeben, die die Spindel nicht unterschreiten darf. Die NCK begrenzt eine zu kleine Spindelolldrehzahl 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 (Restweg löschen/Spindel-Reset)
- NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX18.5 (Pendeldrehzahl)

1.4 NC-Settingdaten

- 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	-
			7/7 M

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 Spindelolldrehzahl 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	-
			7/7 M

Beschreibung: Begrenzt die Spindeldrehzahl bei G96, G961, G97 auf angegebenen Maximalwert [Grad / s]. 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	-
			7/7
			M

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
			M

Beschreibung: Spindelposition in [GRAD] für Spindelpositionieren mit M19. Der Positionsanfahrmode wird in \$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
			M

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 Fahrerrichtung 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
			M

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

1.4 NC-Settingdaten

-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 \$SSC_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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

Beschreibung: Referenzpunktposition für G30.1.
Dieses Settingdatum wird im CYCLE328 ausgewertet.

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	M

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			
-	Arbeitsfeldbegrenzung in positiver Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT			
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/7	M

Beschreibung: 1: Die Arbeitsfeldbegrenzung der entsprechenden Achse ist in positiver Richtung aktiv.
0: Die Arbeitsfeldbegrenzung der entsprechenden Achse ist in positiver Richtung ausgeschaltet.
Die Parametrierung des Settingdatums erfolgt über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" durch Aktivierung/Deaktivierung der Arbeitsfeldbegrenzung.
SD irrelevant bei
G-Code: WALIMOF

43410	WORKAREA_MINUS_ENABLE	-	A3
-	Arbeitsfeldbegrenzung in negativer Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT
CTEQ			
-	-	FALSE	-
-	-	-	-
-	-	7/7	M

Beschreibung: 1: Die Arbeitsfeldbegrenzung der entsprechenden Achse ist in negativer Richtung aktiv.
 0: Die Arbeitsfeldbegrenzung der entsprechenden Achse ist in negativer Richtung ausgeschaltet.
 Die Parametrierung des Settingdatums erfolgt über die Bedientafel im Bedienbereich "Parameter" durch Aktivierung/Deaktivierung der Arbeitsfeldbegrenzung.
 SD irrelevant bei
 G-Code: WALIMOF

43420	WORKAREA_LIMIT_PLUS	-	A3
mm, Grad	Arbeitsfeldbegrenzung plus	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0e+8	-
-	-	-	-
-	-	7/7	M

Beschreibung: Mit der axialen Arbeitsfeldbegrenzung 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 Arbeitsfeldbegrenzung 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	-
-	-	-	-
-	-	7/7	M

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
-	-		M

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
-	-		M

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.
 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 Klemmmoment)

43520	FIXED_STOP_WINDOW	-	F1
mm, Grad	Festanschlags-Überwachungsfenster	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0	-
-	-		7/7
-	-		M

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" abgewählt.

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
			M

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	-
		-	7/7
			M

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	-
		-	7/7
			M

Beschreibung: Position der Pendelachse im Umkehrpunkt 1

1.4 NC-Settingdaten

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	-
			7/7 M

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	-
			7/7 M

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)

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	-	7/7 M

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	-	7/7 M

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	-	7/7 M

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	-
			7/7 M

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
 korrespondierent mit

MD10709 \$MN_PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
 MD10710 \$MN_PROG_SD_RESET_SAVE_TAB

43770	OSCILL_CTRL_MASK	-	P5
-	Pendelablauf-Steuermaske	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	-
			7/7 M

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
 | anfahren, falls keine Ausfeuerungshübe programmiert sind

 2 | 1: nach dem Ausfeuern Endposition anfahren

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

1.4 NC-Settingdaten

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	-	-	7/7	M

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	-	-	7/7	M

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

SD43910 \$SA_TEMP_COMP_SLOPE Steigungswinkel für positionsabhängige Temperaturkompensation

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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

Beschreibung: Beschreibung

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

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

-

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

-

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, wird im Bereich zwischen 0 und dem im SPIND_MAX_POWER hinterlegten Wert, wird grün 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.

-

51032	STAT_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Gelenkstellung STAT	BYTE	POWER ON			
-	-					
-	-	2	0	16	4/3	M

Beschreibung: Zahlenbasis für die Anzeige der Gelenkstellung STAT

00: keine Anzeige

02: Darstellung als binärer Wert

10: Darstellung als dezimaler Wert

16: Darstellung als hexadezimaler Wert

-

51033	TU_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Lage der Rundachsen TU	BYTE	POWER ON			
-	-					
-	-	2	0	16	4/3	M

Beschreibung: Zahlenbasis für die Anzeige der Rundachsstellung TU
 00: keine Anzeige
 02: Darstellung als binärer Wert
 10: Darstellung als dezimaler Wert
 16: Darstellung als hexadezimaler Wert
 -

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.
 DB19.DBX13.0 = 0 Satz wird übernommen.
 DB19.DBX13.0 = 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 Verschiebungs-
 anteile)
 -

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 (System-
 frame 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 Programmanager 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 automa-
 tisch in den Bedienbereich Maschine gewechselt.
 Bit 3: Bei der Programmanwahl/Abarbeiten im Bedienbereich Programm wird der
 Satzsuchlauf nicht automatisch gestartet.
 -

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 angewählt 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 angewählt 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 angewählt 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
-

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 (DB19.DBB6) bezieht.
-

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.
-

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51070	ACCESS_CAL_TOOL_PROBE	-	-			
-	Schutzstufe Werkzeugmesstaster kalibrieren (ShopTurn)	BYTE	POWER ON			
-	-					
-	-	4	0	7	4/3	M

Beschreibung: Schutzstufe Werkzeugmesstaster kalibrieren (ShopTurn)

-

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.

-

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. MD 54213: TM_WRITE_DELTA_LIMIT

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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

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. MD 51213.
-

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. MD 51212.

-

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

-

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_TOOLEEDGE_CREATE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeugschneide anlegen	BYTE	POWER ON
-	-	-	-
-	-	4	0
-	-	7	7/4
-	-	-	M

Beschreibung: Schutzstufe WZV Werkzeugschneide anlegen
-

51224	ACCESS_TM_TOOLEEDGE_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 6: Freigabe Handrad als Simulations-Override (Werte aus DB19.DBW400)

Bit 7: Interpretation der Handrad-Werte aus DB19.DBW400 als Absolutwerte

-

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

-

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-Editor	BOOLEAN	SOFORT			
-	-					
-	-	1	0	1	7/2	M

Beschreibung: Aktivierung PLC Ladder-Editor

-

51233	ENABLE_GSM_MODEM	-	-			
-	Aktivierung GSM Modem für Easy Message	BOOLEAN	POWER ON			
-	-					
-	-	0	0	1	7/2	M

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
-

51600	MEA_CAL_WP_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkstückmesstaster	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	12	0	12	7/2	M

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	M

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	M

Beschreibung: Der Wert dieses Paramters, entspricht der Anzahl der eingerichteten Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatensätze, bezogen auf das Maschinenkoordinatensystem (MKS) !
-

51603	MEA_CAL_TPW_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkzeugmesstaster	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	6	0	6	7/2	M

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	M

Beschreibung: Parameter für das Messen mit orientierbaren Werkzeugträger

Eingaben im Parameter \$MN_MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL sind nur wirksam, wenn von MD 51740 \$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 Lageregeleigenschaften 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	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	11	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen

Bit 0: Aktivieren der Kalibrierstatusüberwachung Werkstückmessen für Messen in Automatik

0: Kalibrierüberwachung nicht aktiv

1: Kalibrierüberwachung aktiv

Es wird zwischen Kalibrieren und Messen, der Status folgender Zustände überwacht:

- Arbeitsebene (G17, 18, 19)
- Messtastertyp (Monotaster, Multitaster)
- Längenbezug des Messtasters (Messtasterkugelmittelpunkt, Messtasterkugelumfang)
- programmierte Geschwindigkeit des Messtasters

Bei "Messen im JOG" sind diese Überwachungen immer aktiv und können nicht deaktiviert werden.

Bit 1: Längenbezug des Werkstückmesstasters, Technologie Fräsen
 0: Werkzeuglänge L1, bezogen auf die Mitte der Messtasterkugel
 1: Werkzeuglänge L1, bezogen auf den Kugelumfang der Messtasterkugel

Bit 2: Unterstützung von orientierbaren Werkzeugträgern beim Werkstückmessen mit Korrektur in ein Werkzeug
 0: Keine Unterstützung von orientierbaren Werkzeugträger.
 1: Unterstützung eines mittels orientierbaren Werkzeugträger (Kinematiktyp "T") positionierten Messtasters bzw. Werkzeugs, bezogen auf die speziellen Trägerpositionen 0°, 90°, 180° und 270°.

Bit 3: Korrektur der Monotaster-Stellung beim Werkstückmessen
 0: Keine Korrektur
 1: Ist der Werkstückmesstaster ein Monotaster, wird die Ausrichtung seiner Schaltrichtung (Spindellage), um den Winkelwert in _CORR korrigiert.

Bit 4: Werkstückmesstaster ist fest an der Maschine angebaut und nicht positionierbar
 0: Der Werkstückmesstaster befindet sich in einer Arbeitsspindel
 1: Der Werkstückmesstaster ist fest an der Maschine befestigt und kann nicht um seine Achse positioniert werden.
 Es stehen nicht alle Messvarianten zur Verfügung. Bei Auswahl einer unzulässigen Messvariante wird zum Zeitpunkt des Zyklusablaufes der Alarm 61373 Messtaster ist nicht SPOS-fähig, ausgegeben.

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: Unterstützung von orientierbaren Werkzeugträgern beim Werkzeugmessen Drehen
 0: Keine Unterstützung von orientierbaren Werkzeugträger.
 1: Unterstützung eines mittels orientierbaren Werkzeugträger (Kinematiktyp "T") positionierten Werkzeugs

-

51750	J_MEA_M_DIST	-	-			
mm	Messweg für Messen mit ShopMill, in Automatik	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	5	-10000	10000	7/5	M

Beschreibung: Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

-

51751	J_MEA_M_DIST_MANUELL	-	-			
mm	Messweg, für Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	10	-10000	10000	7/5	M

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 M

Beschreibung: Dieser Parameter definiert den Messweg vor und hinter dem Mess-Sollwert.

-

51753	J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS	-	-
mm	Messweg für die Werkzeugradiusmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	-	1	-10000 10000 7/5 M

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 M

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 M

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
-	-		
-	12	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1	-1 10000 7/5 M

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			
-	-					
-	12	-99999, -99999, -99999, -99999, -99999...	-100000	100000	7/5	M

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, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	10000	7/5	M

Beschreibung: Wirksamer Scheibendurchmesser des Werkzeugmesstasters zur Radiusmessung von Fräswerkzeugen, in "Messen im JOG"
 -

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	M

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	M

Beschreibung: Messweg zum Werkzeugmesstaster kalibrieren und Werkzeugmessen mit stehender Spindel, vor und hinter der erwarteten Schaltposition.
 -

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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.
Beachten Sie auch MD 52210 \$MCS_FUNCTION_MASK_DISP, Bit 1.

52005	DISP_PLANE_MILL	-	-			
-	Ebenenauswahl Fräsen	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	0	19	7/3	M

Beschreibung: Ebenenauswahl Fräsen
0: Ebenenauswahl in der Bedienoberfläche
17: immer G17
18: immer G18
19: immer G19

52006	DISP_PLANE_TURN	-	-			
-	Ebenenauswahl Drehen	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	18	0	19	7/0	M

Beschreibung: Ebenenauswahl Drehen
0: Ebenenauswahl 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 Geoachsen 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 MD 52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" ist gültig. Die Anzahl ist damit fest vorgegeben.
 1 = nur die Geoachsen werden mit großem Font dargestellt. MD 52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" wird ignoriert.
 2 = Anzahl der Geoachsen plus Inhalt MD 52010 "DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT" werden mit großem Font dargestellt.

52200	TECHNOLOGY	-	-			
-	Technologie	BYTE	POWER ON			
-	-					
-		0	0	2	7/1	M

Beschreibung: Technologie
 0: keine spezifische Konfiguration
 1: Drehen
 2: Fräsen
 Beachten Sie auch MD 52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION.

52201	TECHNOLOGY_EXTENSION	-	-			
-	erweiterte Technologie	BYTE	POWER ON			
-	-					
-		0	0	2	7/1	M

Beschreibung: erweiterte Technologie
 0: keine spezifische Konfiguration
 1: Drehen
 2: Fräsen
 Beachten Sie auch MD 52200 \$MCS_TECHNOLOGY.
 Beispiel:
 Drehmaschine mit Frästechnologie
 MD 52200 \$MCS_TECHNOLOGY = 1
 MD 52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION = 2

52206	AXIS_USAGE			-	-	
-	Bedeutung der Achsen im Kanal			BYTE	POWER ON	
-	-					
-	20	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 (Drehen)
- 11 = reserviert
- 12 = B-Achse der Gegenspindel (Drehen)
- 13 = Querhub X der Gegenspindel (Drehen)

52207	AXIS_USAGE_ATTRIB			-	-	
-	Attribute der Achsen			DWORD	POWER ON	
-	-					
-	20	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 zum PLC-Bit DBnn.DBX17.6 eingestellt werden!
(nn = 31 + Maschinenachsindex)
- Bit 6: Rotationsachse als Korrekturziel für Messen anzeigen
- Bit 7: Rotationsachse in Positionsmuster anbieten
- Bit 8: Rotationsachse für Rohteilaufnahme anbieten (an Fräsmaschinen)
- Bit 9: Spindel ist nicht SPOS-fähig

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
- 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
-

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
-

52212	FUNCTION_MASK_TECH	-	-
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	DWORD	SOFORT
-	-	-	-
-	0	-	7/3 M

Beschreibung: Funktionsmaske Technologieübergreifend
 Bit 0: Freigabe Schwenken
 Bit 1: Kein optimiertes Fahren entlang Software-Endschaltern
 Bit 2: Anfahrlogik für Stufenbohrer (ShopTurn)
 Bit 3: Satzsuchlauf-Zyklus für ShopMill/ShopTurn aufrufen
 Bit 4: Anfahrlogik über Zyklus (ShopTurn)
 Bit 5: Satzsuchlauf-Zyklus für SERUPRO aufrufen
 Bit 6: Nullpunktverschiebungswert ZV nicht absolut eingebbar (ShopTurn)
 Bit 7: Ablauf der Standzeit von Werkzeugen im Programm erkennen (ShopMill/ShopTurn)
 Bit 8: Manuelle Maschine (ShopMill/ShopTurn)
 Bit 9: An-/Abwahl Nullpunktverschiebung über Softkey
 Bit 10: reserviert
 Bit 11: Lagencheck für Bohr- und Fräswerkzeuge abschalten (ShopTurn)
 -

52214	FUNCTION_MASK_MILL	-	-
-	Funktionsmaske Fräsen	DWORD	SOFORT
-	-	-	-
-	0	-	7/3 M

Beschreibung: Funktionsmaske Fräsen
 Bit 0: Freigabe Zylindermanteltransformation (ShopMill)
 Bit 1: Tisch für Rohteilaufnahme anbieten (an Fräsmaschinen)
 (Dieses Bit muss nur gesetzt werden, wenn es an der Maschine eine Rotationsachse und einen festen Tisch für die Rohteilaufnahme gibt.)
 Bit 2: reserviert
 Bit 3: Freigabe Bearbeitung innen/hinten
 Bit 4: Freigabe Spindel klemmen (C-Achse)
 Bit 5: Freigabe Spindelsteuerung Werkzeugspindel über Oberfläche
 Bit 6: Freigabe Spindelsteuerung Drehspindel über Oberfläche
 -

52216	FUNCTION_MASK_DRILL	-	-
-	Funktionsmaske Bohren	DWORD	SOFORT
-	-	-	-
-	0	-	7/3 M

Beschreibung: Funktionsmaske Bohren
 Bit 0: CYCLE84 Eingabefelder Technologie einblenden
 Bit 1: CYCLE840 Eingabefelder Technologie einblenden
 Bit 2: Gewindebohren auch ohne Geber (ShopMill)
 -

52218	FUNCTION_MASK_TURN	-	-			
-	Funktionsmaske Drehen	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Drehen

- Bit 0: Freigabe Lupe unter Manuell für Werkzeugmessen
- Bit 1: Freigabe Teilefänger beim Abstich
- Bit 2: Freigabe Reitstock
- Bit 3: Freigabe Spindelsteuerung Hauptspindel über Oberfläche
- Bit 4: Freigabe Spindelsteuerung Gegenspindel über Oberfläche
- Bit 5: Freigabe Spindelsteuerung Werkzeugspindel über Oberfläche
- Bit 6: Freigabe Balance Cutting für zweikanaliges Abspannen
- Bit 7: Abfahren beim Konturabspannen mit G1
- Bit 8: Eingabe der Spindelfutterdaten im Programm
- Bit 9: Zusätzliche Eingabe der Reitstockdaten im Programm
- Bit 12: Gewindegewindesynchronisation abschalten
 - 0: Gewindegewindesynchronisation ist möglich
 - 1: Funktion Gewindegewindesynchronisation 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)

Bei gesetztem Bit wird mit dem Softkey Konturdrehen/Abspannen 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

-

52240	NAME_TOOL_CHANGE_PROG	-	-			
-	Werkzeugwechselprogramm für G-Code-Schritte	STRING	SOFORT			
-	-					
-	-				7/3	M

Beschreibung: Werkzeugwechselprogramm für G-Code-Schritte

-

52244	SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y	-	-			
mm	Parkposition der Y-Achse bei Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-		7/3	M

Beschreibung: Parkposition der Y-Achse bei Gegenspindel

-

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
 -

52260	MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO	-	-			
-	Priorität für den Start-Asup unter Maschine JOG	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	1	1	8	7/3	M

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 Spindel be-/entladen oder umsetzen gesperrt. Werkzeuge können nicht in die Spindel beladen oder aus der Spindel 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 Spindel 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
 Dieses MD wirkt nur auf dem OP019.
 -

52740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	65536	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen

Bit 0: Messeingang Werkstückmesstaster

0: Werkstückmesstaster am CNC-Messeingang 1, aktiv - Default

1: Werkstückmesstaster am CNC-Messeingang 2, aktiv

Bit 1: Werkstückmessen

Funktionsverhalten einer dritten Geometrieachse (Y-Achse), in der Technologie Drehen auf Basis der Arbeitsebene G18!

0: eine vorhandene dritte Geometrieachse (Y-Achse, Applikate), wird von den Messzyklen nicht unterstützt!

1: Sollwertvorgabe und Parametrierung (SETVAL, _TUL, _TLL, SZO) bezieht sich auf die dritte Geometrieachse (Y-Achse).

Die Korrektur von Werkzeuglänge oder Nullpunktverschiebung erfolgt jedoch in die, in der zweiten Geometrieachse (X-Achse, Ordinate) aktiven Anteile (das heist, in Y Messen und in X korrigieren). Das Korrekturziel kann mit dem Parameter _KNUM beeinflusst werden!

Bit14: reserviert

Bit15: reserviert

Bit16: Messeingang Werkzeugmesstaster

0: Werkzeugmesstaster am CNC-Messeingang 1, aktiv

1: Werkzeugmesstaster am CNC-Messeingang 2, aktiv - Default

-

52750	J_MEA_FIXPOINT	-	-			
mm	Z-Wert für Messen Festpunkt	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/3	M

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

-

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 Gewindebohren G74/G84 bei DRYRUN
 0: AUS
 1: EIN
 -

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_DEEPHOLE_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
 -

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.
 -

53240	SPINDLE_PARAMETER	-	-			
mm	Spindelfutterdaten	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	3	0	-	-	7/7	M

Beschreibung: Spindelfutterdaten:
 [0]: Futtermaß
 [1]: Anschlagmaß
 [2]: Backenmaß

53241	SPINDLE_CHUCK_TYPE	-	-			
-	Spindel-Backenart	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/7	M

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.

-

54600	MEA_WP_BALL_DIAM	-	-
mm	Wirksamer Durchmesser der Messtasterkugel des Werkstückmesstasters	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		10000	7/7
			M

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
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000
		100000	7/7
			M

Beschreibung: Triggerpunkt der 1. Messachse (Abszisse) in negativer Verfahrrichtung (X 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!

-

54602	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000
		100000	7/7
			M

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
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000
		100000	7/7
			M

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!

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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	
-	-					
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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	
-	-					
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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	
-	-					
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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	
-	-					
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M

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
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M

Beschreibung: Kalibrierstatus allgemein, reserviert für interne Verwendung! Der Wert dieses Parameters, wird durch den Vorgang "Werkstückmesstaster kalibrieren" erzeugt!

-

54611	MEA_WP_FEED	-	-
mm/min	Messvorschub beim Kalibrieren	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 5000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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!

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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!

-

54628	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2			-	-	
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung			DOUBLE	SOFORT	
-	-					
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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, 0, 0...	-100000	100000	7/7	M

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, 0...	0	1000	7/7	M

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, 133, 133...	-	-	7/7	M

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
 -

54640	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0, 0...	-100000 100000 7/7 M

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, 0...	0 1000 7/7 M

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, 133, 133...	-	-	7/7	M

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
 =1: nur Minus-Richtung möglich
 =2: nur Plus-Richtung möglich
 =3: beide Richtungen möglich

54648	MEA_TPW_TYPE			-	-	
-	Werkzeugmesstastertyp Würfel / Scheibe			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	M

Beschreibung: Werkzeugmesstastertyp
 0: Würfel
 101: Scheibe in XY, Arbeitsebene G17
 201: Scheibe in ZX, Arbeitsebene G18
 301: Scheibe in YZ, Arbeitsebene G19

54649	MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH			-	-	
mm	Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	6	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	999	7/7	M

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!

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

54650	MEA_TPW_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	M

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, 0...	0	5000	7/7	M

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	M

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	100000	7/7	M

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	M

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	M

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	M

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	M

Beschreibung: Drehrichtung der Spindel zum Werkzeugmessen, bei drehender Spindel (Vorbesetzung: 4 = M4)
 Achtung: Wenn bei Aufruf des Messzyklus die Spindel bereits dreht, bleibt diese 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
-			M

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
-			M

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. (Werkzeumdrehzahl 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
-			M

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
-			M

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	M

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	Kreisbogen Abstand bei der Einzelschneidenvermessung vom Radius	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	0.25	0	5	7/7	M

Beschreibung: Beschreibt den Abstand bezogen auf den Umfang des Werkzeugs zum Finden "des höchsten Punktes der längsten Schneide" bei der Einzelschneidenvermessung von Werkzeugradien.
 Ist der Wert des Datums NULL, dann wird nicht nach dem "höchsten Punkt auf der längsten Schneide" gesucht, sondern es wird der Messwert vom Antasten mit drehender Spindel genommen.
 -

54693	MEA_T_MAX_STEPS	-	-			
-	maximale Anzahl der Antastungen bei Einzelschneidenvermessung vom Radius	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	10	0	15	7/7	M

Beschreibung: Maximale Anzahl der Antastungen zum Finden "des höchsten Punktes der längsten Schneide" bei der Einzelschneidenvermessung von Werkzeugradien.
 Ist der Wert des Datums NULL, dann wird nicht nach dem "höchsten Punkt auf der längsten Schneide" 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 M

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 M

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 M

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 M

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 M

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 M

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

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

\$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 M

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 M

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
 -

54707	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3	-	-
mm	Korrekturtabelle 2. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
-			7/5 M

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	-
-			7/5 M

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	-
-			7/5 M

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 M

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	DWORD	SOFORT
-	-	-	-
-	-	8	-
-	-	-	7/5 M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen
 Bit 0: Messwiederholung Werkstückmessen nach Überschreitung von Maßdifferenz (Parameter `_TDIF`) und/oder Vertrauensbereich (Parameter `_TSA`)
 0: Bei Überschreitung der Maßdifferenz und/oder Vertrauensbereich, erfolgt keine Messwiederholung. Ein entsprechender mit "RESET" quittierbarer Alarm wird angezeigt.
 1: Bei Überschreitung der Maßdifferenz und/oder Vertrauensbereich erfolgt maximal 4-mal eine Messwiederholung.
 Bit 1: Messwiederholung Werkstückmessen mit Alarm und Zyklus-Halt an M0
 Wenn Bit 0 von SD54740 \$SNS_MEA_FUNCTION_MASK mit "1" belegt ist, dann kann mit diesem Bit folgendes Verhalten gewählt werden:
 0: kein Alarm, kein M0 in den Messwiederholungen
 1: In jeder Messwiederholung wird der NC-Befehl "M0" generiert und die Wiederholung muss mit NC-START gestartet werden.
 Zu jeder Messwiederholungen wird der entsprechende, "NC-START" quittierbare Alarm angezeigt,
 Bit 2: Werkstückmessen: M0 bei Toleranz-Alarmen 62304 Aufmaß, 62305 Untermaß, 62306 zulässige Maßdifferenz überschritten
 0: Bei Auftreten der Alarme 62304 "Aufmaß", 62305 "Untermaß" oder 62306 "zulässige Maßdifferenz überschritten" wird kein M0 generiert.
 Bei diesen Alarmen wird der Programmablauf nicht unterbrochen, es erfolgt nur eine Anzeige!
 1: Bei Auftreten dieser Alarme, wird der NC-Befehl "M0" generiert.

Bit 3: Kalibrierten Werkstückmesstasterradius in die Werkzeugdaten übernehmen. Dieser Parameter bezieht sich funktionell nur auf den CYCLE976.

0: Keine Übernahme des Kalibrierten Werkstückmesstasterradius in die Werkzeugdaten

1: Bei der Kalibriervariante "mit Messtasterkugelberechnung" wird der ermittelte "wirksame Tasterkugeldurchmesser" (54600 \$SNS_MEA_WP_BALL_DIAM), umgerechnet als Radiuswert, in den Werkzeug-Radius-Geometriespeicher des aktiven Werkstückmesstasters eingetragen.

Bit 4: Bei der Technologie Dreh-Fräsen ist die Ebene Kalibrieren/Messen verschieden.

0: Beim Werkstückmessen sind unterschiedliche Arbeitsebenen zwischen Kalibrieren und Messen nicht zulässig.

Sind die Ebenen unterschiedlich, wird zur Zyklenlaufzeit der Alarm 61341 Messtaster in aktiver Ebene nicht kalibriert ausgegeben.

1: Beim Werkstückmessen sind unterschiedliche Arbeitsebenen zwischen Kalibrieren und Messen zulässig.

Bit16: Messwiederholung Werkzeugmessen nach Überschreitung von Maßdifferenz (Parameter _TDIF) und/oder Vertrauensbereich (Parameter _TSA)

0: Bei Überschreitung der Maßdifferenz und/oder Vertrauensbereich, erfolgt keine Messwiederholung. Ein entsprechender mit "RESET" quitierbarer Alarm wird angezeigt.

1: Bei Überschreitung der Maßdifferenz und/oder Vertrauensbereich erfolgt maximal 4-mal eine Messwiederholung.

Bit17: Messwiederholung Werkzeugmessen mit Alarm und Zyklus-Halt an M0

Wenn Bit 16 von SD54740 \$SNS_MEA_FUNCTION_MASK mit "1" belegt ist, dann kann mit diesem Bit folgendes Verhalten gewählt werden:

0: kein Alarm, kein M0 in den Messwiederholungen

1: In jeder Messwiederholung wird der NC-Befehl "M0" generiert und die Wiederholung muss mit NC-START gestartet werden.

Zu jeder Messwiederholungen wird der entsprechende, "NC-START" quitierbare Alarm angezeigt,

Bit18: Werkzeugmessen: M0, nach Überschreitung der zulässigen Maßdifferenz

0: Bei Auftreten des Alarms 62306 "zulässige Maßdifferenz überschritten" wird kein M0 generiert.

Bei diesen Alarm wird der Programmablauf nicht unterbrochen, es erfolgt nur eine Anzeige!

1: Bei Auftreten dieses Alarms, wird der NC-Befehl "M0" generiert.

Bit19: Werkzeugmessen Fräser: Spindeldrehzahlreduzierung beim letzten Antasten

0: Das letzte Antasten erfolgt ohne Spindeldrehzahlreduzierung.

1: Das letzte Antasten erfolgt mit Spindeldrehzahlreduzierung.

-

54750	MEA_ALARM_MASK	-	-		
-	Expertenmodus für Zyklenalarme	DWORD	SOFORT		
-	-				
-	-	0	-	-	7/5 M

Beschreibung:

Bit 0 - 7 Werkstückmessen

Bit 0 =1 Es werden Alarme mit zykleninternen Zuständen und Codierungen angezeigt (Expertenmodus)!

Bit 1 bis 7 reserviert

Bit 8 -16 Werkzeugmessen
 Bit 0 bis 7 reserviert

-

54760	MEA_FUNCTION_MASK_PIECE	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstückmessung	DWORD	SOFORT
-	-	-	-
-	-	514	-
-	-	-	7/5 M

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 bekannten Mittelpunkt
- Bit24 Auswahl Kalibrieren mit /ohne Lageabweichung
- Bit25 Auswahl Nullkorrektur bei Messen der Winkligkeit der Spindel 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 M

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)
 - 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 Einzelschneidenvermessung
 - Bit11 Auswahl Spindelumschlag beim Kalibrieren in der Ebene
 - Bit12 Auswahl Anzahl der Messungen (_NMSP)
 - Bit13 Auswahl Erfahrungswerte (_EVNUM)
- 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	M

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			
-	-					
-	-	512	-	-	7/5	M

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

54782	J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL	-	-			
-	Einstellungen zur Eingabemaske Werkzeugmessen im JOG	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/5	M

Beschreibung: Einstellungen zur Eingabemaske Werkzeugmessen im JOG
 bit2 Automatisches Werkzeugmessen freigeben
 bit3 Auswahl Werkzeugmesstaster-Kalibrierdatenfeld, freigeben
 Bit10 Auswahl Einzelschneidenvermessung
 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	0	100000	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
-

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 1: Ausdrehen CYCLE86: Drehung der Werkzeugebene beim Positionieren der Spindel berücksichtigen

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 Zyklusaufruf 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)

-

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

Bit 1: Einstellungen wie in folgenden Settingdaten vereinbart:

\$SCS_MILL_TOL_FACTOR_NORM

\$SCS_MILL_TOL_FACTOR_ROUGH

\$SCS_MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN

\$SCS_MILL_TOL_FACTOR_FINISH
 \$SCS_MILL_TOL_VALUE_NORM
 \$SCS_MILL_TOL_VALUE_ROUGH
 \$SCS_MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN
 \$SCS_MILL_TOL_VALUE_FINISH
 -

55221	FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Schwenken CYCLE800	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/3	M

Beschreibung: Funktionsmaske Schwenken CYCLE800
 Bit 0: Eingabefeld "Schwenken nein" einblenden
 Bit 1: =0: Auswahltext Freifahren "Z" oder Freifahren "Z XY"
 =1: Auswahltext Freifahren "Festposition 1" oder Freifahren "Festposition 2"
 Bit 2: Auswahl "Abwahl" des Schwenkdatensatzes zulassen
 Bit 3: Aktive Schwenkebene unter Schwenken in JOG anzeigen
 Die Einstellungen der Funktionsmaske Schwenken wirken auf alle Schwenkdatensätze
 Bit 4: =0: Auswertung der Eingabewerte in Polstellung der Maschinenkinematik
 =1: Kompatibilität
 Bit 5: reserviert
 Bit 6: Schwenkmodus "direkt" unter Schwenken in JOG nicht anbieten
 -

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
 -

55231	MAX_INP_RANGE_GAMMA	-	-			
Grad	Maximaler Eingabebereich Ausrichtwinkel Gamma	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	5	0	90	7/4	M

Beschreibung: Maximaler Eingabebereich Ausrichtwinkel Gamma
 -

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	-	-	7/4	M

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
-

55410	MILL_SWIVEL_ALARM_MASK	-	-			
-	Aus- und Einblenden von Zyklenalarmen für CYCLE800	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	0	-	-	7/5	M

Beschreibung: Aus- und Einblenden von Zyklenalarmen CYCLE800
 Bit 0: Fehlerauswertung 62186 - aktive Nullpunktverschiebung G%4 und Basis (Basisbezug) enthalten Drehungen
 Bit 1: Fehlerauswertung 62187 - aktive Basis und Basisbezug (G500) enthalten Drehungen
 -

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
 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
 -

55441	MILL_TOL_FACTOR_ROUGH	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Schruppen CYCLE832 der G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	10	0	1000	7/5	M

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	M

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	M

Beschreibung: Faktor Toleranz Rundachsen für Schlichten 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	M

Beschreibung: Toleranzwert für Schruppen CYCLE832
 -

55447	MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN	-	-
mm	Toleranzwert für Feinschichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	-	0.05	0
		10	7/5
			M

Beschreibung: Toleranzwert für Vorschlichten CYCLE832
-

55448	MILL_TOL_VALUE_FINISH	-	-
mm	Toleranzwert für Schichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT
-	-		
-	-	0.01	0
		10	7/5
			M

Beschreibung: Toleranzwert für Schichten CYCLE832
-

55460	MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN	-	-
mm	Konturtaschenfräsen: Anfahrkreisradius Schichten	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: Satzwechselerhalten 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: Satzwechselerhalten 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, ..)
-

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

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 Abspannen bei Außenbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	1	-1	100	7/4	M

Beschreibung: Mit diesem Settingdatum geben Sie den Abstand an, um den das Werkzeug beim Abspannen einer Außenecke von der Kontur zurückgezogen wird. Dies gilt nicht für das Abspannen einer Kontur.
 -1: Der Abstand wird intern festgelegt.
 -

55506	TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Rückzugsabstand Abspannen 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 Abspannen einer Innenecke von der Kontur zurückgezogen wird. Dies gilt nicht für das Abspannen einer Kontur.
 -1: Der Abstand wird intern festgelegt.
 -

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

Beschreibung: Prozentsatz für variable Schnitttiefe beim Konturdrehen

-

55584	TURN_CONT_BLANK_OFFSET	-	-			
mm	Konturdrehen: Rohteilauflmaß	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 Rohteilauflmäße 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 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.

-

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
-	-		M

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 ausgewählt

=4: Nur bei den Zyklenalarmen 61303, 61304, 61305, 61306 wird das Messergebnisbild aufgeblendet.

-

55618	MEA_SIM_ENABLE	-	-			
-	Wahl des Verhaltens der Messzyklen in einer simulierten Umgebung -	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	9	7/5	M

Beschreibung: Wahl des Verhaltens der Messzyklen in einer simulierten Umgebung (HMI)
 = 0: Messzyklen werden nicht ausgeführt (Messzyklus wird intern übersprungen)
 = 1: Die Messzyklen werden durchlaufen. Es sind reale Achsen erforderlich!
 Es werden keine Werte in die Messtasterdatenfelder beim Kalibrieren eingeschrieben,
 es wird kein Messergebnisbild angezeigt,
 es wird kein Messzyklen-Protokollieren durchgeführt,
 es wird ohne Kollisionsüberwachung gefahren.
 -

55619	MEA_SIM_MEASURE_DIFF	-	-			
mm	Wert für simulierte Messabweichung -	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-100	100	7/5	M

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	1000	7/5	M

Beschreibung: Anzahl der Erfahrungswerte
 -

55623	MEA_EMPIRIC_VALUE	-	-			
mm	Erfahrungswertspeicher -	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	20	0	-100000	100000	7/7	M

Beschreibung: Der Erfahrungswertspeicher besteht in der Defaulteinstellung 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	1000	7/5	M

Beschreibung: Anzahl der Mittelwerte

-

55625	MEA_AVERAGE_VALUE	-	-			
-	Mittelwertspeicher	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	20	0	-100000	100000	7/7	M

Beschreibung: Der Mittelwertspeicher besteht in der Defauleinstellung 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	5000	7/7	M

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	5000	7/7	M

Beschreibung: MEA_FEED_MEASURE

Vorschub für das Kalibrieren eines Werkstückmesstasters in Automatik und JOG

55632	MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT	-	-
%	Eilgangsgeschwindigkeit in Prozent, für Zwischenpositionierungen	DOUBLE	SOFORT
-	-	-	-
-	-	50	0
-	-	100	7/7
-	-	-	M

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

- 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	Verfahrensgeschwindigkeit für die Zwischenpositionierung in der Ebene	DOUBLE	SOFORT
-	-	-	-
-	-	1000	0
-	-	5000	7/7
-	-	-	M

Beschreibung: MEA_FEED_MEASURE
Messvorschub Werkstück messen in Automatik und JOG

-

55636	MEA_FEED_FEEDAX_VALUE			-	-	
mm/min	Positioniergeschwindigkeit in der Zustellachse			DOUBLE	SOFORT	
-	-					
-	-	1000	0	10000	7/7	M

Beschreibung: Verfahrensgeschwindigkeiten für die Zwischenpositionierung im Messzyklus in der Zustellachse, mit ohne Kollisionsüberwachung

Hinweis:
Den Wert der Geschwindigkeit in der Zustellachse gegebenenfalls an den eingesetzten Messtastertyp und die Eigenschaften der Maschine anpassen! Das heist, 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.

-

55638	MEA_FEED_FAST_MEASURE			-	-	
mm/min	Schneller Messvorschub			DOUBLE	SOFORT	
-	-					
-	-	900	0	10000	7/7	M

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	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	1000	0	5000	7/7	M

Beschreibung: MEA_FEED_CIRCLE
Kreisvorschub beim Messen Kreissegment
-

55642	MEA_EDGE_SAVE_ANG	-	-			
Grad	zusätzlicher sicherer Winkel bei Messen Ecke	DOUBLE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	0	10	7/7	M

Beschreibung: Bei Kompatibilitätsprogrammen \$SCS_MEA_EDGE_SAVE_ANG=10 einstellen.
Der eingestellte Winkel wird als Sicherheitswinkel zum Messwinkel addiert.
-

55740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	81921	-	-	7/4	M

Beschreibung: Funktionsmaske Messzyklen
Bit 0: Kollisionsüberwachung mittels Werkstückmesstaster bei Zwischenpositionierung
0: keine Kollisionsüberwachung
1: Bei Positionierungen, die von den Messzyklen berechnet und zwischen den Meßpunkten ausgeführt werden, erfolgt ein Bewegungsabbruch sobald der Messtaster ein Schaltsignal liefert. Es wird eine entsprechende Alarmmeldung angezeigt.
Bit 1: Kopplung der Spindelausrichtung mit der Koordinatendrehung in der aktiven Ebene, bei Werkstückmessung mit Multitaster in der Betriebsart Automatik
0: Keine Kopplung zwischen Spindelausrichtung und Koordinatendrehung in der Ebene.
1: Bei Verwendung von Multitastern erfolgt eine Spindelausrichtung in Abhängigkeit zu der aktiven Koordinatendrehung in der Ebene (Drehungen um dieZustellachse (Applikate)).
Damit bleibt die achsparallele Ausrichtung der Messtasterkugeltastpunkte (Kalibrierte Triggerpunkte) bezüglich der Geometrieachsen erhalten.
Die Drehrichtung der Spindel wird durch SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit2 bestimmt!
Hinweis:
Koordinatendrehung in der aktiven Ebene heist:
- Drehung um die Z-Achse bei G17

- Drehung um die Y-Achse bei G18

- Drehung um die X-Achse bei G19

Achtung:

Die Kopplung wird durch den Messzyklus aufgehoben, wenn

- Drehungen um die 1. oder 2. Messachse (Abszisse oder Ordinate bei G17), zwischen dem Kalibrieren und der konkreten Messsituation nicht identisch sind !!!
- die Arbeitsspindel nicht lagegeregt ist (kein SPOS möglich)
- ein Monotaster verwendet wird (`_PRNUM=x1xx`)!
- Beim Auflösen der Kopplung durch den Messzyklus, erfolgt kein Alarm oder Meldung!

Bit 2: Drehrichtung der Spindelpositionierung beim Werkstückmessen bezüglich aktiver Kopplung der Spindelausrichtung mit der Koordinatendrehung in der aktiven Ebene

- 0: Die Spindelpositionierung erfolgt laut Standard.
 - Winkel der Koordinatendrehung in der Ebene 0°: Spindelpositionierung 0°
 - Winkel der Koordinatendrehung in der Ebene 90°: Spindelpositionierung 270°
- 1: Die Spindelpositionierung erfolgt entgegengesetzt (Angepasste Winkelwerte).
 - Winkel der Koordinatendrehung in der Ebene 0°: Spindelpositionierung 0°
 - Winkel der Koordinatendrehung in der Ebene 90°: Spindelpositionierung 90°

Bit 3: Beim Werkstückmessen Anzahl der Messwiederholungen bei Nichtschalten des Messtasters

- 0: Es werden max. 5 Messversuche durchgeführt, dann wird der Messzyklenalarm "Messfühler schaltet nicht" ausgegeben.
- 1: Nach dem ersten erfolglosen Messversuch wird der Messzyklenalarm "Messfühler schaltet nicht" generiert.

Bit 4: Messvorschub Werkstückmessen

- 0: Für die Messfahrt wirkt der im Zyklus generierte Vorschub oder der im Parameter `_VMS` programmierten Vorschub verwendet.
- 1: Es wird zunächst mit dem "Schnellen Messvorschub" `SD55638` `$$SCS_MEA_FEED_FAST_MEASURE` gefahren, nach dem Antasten des Messtasters an das Messobjekt, erfolgt ein Rückzug um 2 mm von der Messstelle. Nun wird die eigentliche Messfahrt mit dem Vorschub aus `_VMS` ausgeführt. Die Funktion "Schneller Messvorschub" wird nur realisiert, wenn der Wert im Parameter `_FA` ≥ 1 ist!

Bit 5: Rückzugsgeschwindigkeit beim Werkstückmessen 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` Bit0).

Bit 6: Werkstückmessen, Messtasteraktivierung -deaktivierung bei Spindelpositionierungen

- 0: keine Deaktivierung des Werkstückmesstasters vor Spindelpositionierungen
- 1: Deaktivierung des Werkstückmesstasters vor Spindelpositionierungen

Bit 7: Kinematik vermessen, Normierungsgrundlage der Orientierungsvektoren
 0: Normierung auf Grundlage der berechneten Orientierungsvektoren (V1xyz, V2xyz)

1: Normierung auf Grundlage der Eingangswerte (TCARR) der Orientierungsvektoren (V1xyz, V2xyz)

Bit 8: Kinematik vermessen, Messen mit aktiven TRAORI oder TCARR (CYCLE800)

0: Messen ohne aktiven TRAORI oder TCARR (CYCLE800)

1: Messen mit aktiven TRAORI oder TCARR (CYCLE800)

Bit14: Kopplung der Spindelausrichtung mit der Koordinatendrehung um die Zustellachse, bei Werkstückmessung mit Multitaster, in der Betriebsart Messen im JOG

0: aktuelle Spindelausrichtung bei NC-START der Messaufgabe bei Messen im JOG, wird als Ausgangsstellung für den weiteren Ablauf verwendet!

1: Bei Verwendung von Multitastern erfolgt eine Spindelausrichtung in Abhängigkeit zu der aktiven Koordinatendrehung um die Zustellachse (Applikate).

Damit bleibt die achsparallele Ausrichtung der Messtasterkugeltastpunkte (Kalibrierte Triggerpunkte) bezüglich der Geometrieachsen erhalten.

Die Drehrichtung der Spindel wird durch SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK Bit2 bestimmt!

Hinweis:

Koordinatendrehung in der aktiven Ebene heist:

- Drehung um die Z-Achse bei G17
- Drehung um die Y-Achse bei G18
- Drehung um die X-Achse bei G19.

Achtung:

Die Kopplung wird durch den Messzyklus aufgehoben, wenn
 - Drehungen um die 1. oder 2. Messachse (Abszisse oder Ordinate bei G17), zwischen dem Kalibrieren und der konkreten Messsituation nicht identisch sind !!!

- die Arbeitsspindel nicht lagegeregelt ist (kein SPOS möglich)
- ein Monotaster verwendet wird !
- Beim Auflösen der Kopplung durch den Messzyklus, erfolgt kein Alarm oder Meldung!

Bit15: Werkstückmessen Kalibrieren in der Bohrung mit bekannten oder unbekanntem Mittelpunkt, in Messen im JOG

0: Kalibrieren in einer Bohrung mit unbekanntem Mittelpunkt

1: Kalibrieren in einer Bohrung mit bekanntem Mittelpunkt

Bit16: Kollisionsüberwachung beim Werkzeugmessen

0: keine Kollisionsüberwachung

1: Bei Positionierungen, die von den Messzyklen berechnet und zwischen den Meßpunkten ausgeführt werden, erfolgt ein Bewegungsabbruch sobald der Messtaster ein Schaltsignal liefert. Es wird eine entsprechende Alarmmeldung angezeigt.

Bit 17: Beim Werkzeugmessen Anzahl der Messwiederholungen bei nicht schalten des Messtasters

0: Es werden max. 5 Messversuche durchgeführt, dann wird der Messzyklenalarm "Messfühler schaltet nicht" ausgegeben.

1: Nach dem ersten erfolglosen Messversuch wird der Messzyklenalarm "Messfühler schaltet nicht" generiert.

Bit18: Messvorschub Werkzeugmessen

0: Für die Messfahrt wirkt der im Zyklus generierte Vorschub oder der im Parameter `_VMS` programmierten Vorschub verwendet.

1: Es wird zunächst mit dem "Schnellen Messvorschub" SD55638 `$_SCS_MEA_FEED_FAST_MEASURE` gefahren, nach dem Antasten des Messtasters an das Messobjekt, erfolgt ein Rückzug um 2 mm von der Messstelle. Nun wird die eigentliche Messfahrt mit dem Vorschub aus `_VMS` ausgeführt.

Die Funktion "Schneller Messvorschub" wird nur realisiert, wenn der Wert im Parameter `_FA` $>=1$ ist!

Bit19: Rückzugsgeschwindigkeit beim Werkzeugmessen 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).

-

55800	ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z	-	-			
-	Bohrachse ist ebenenabhängig / immer Z	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	0	1	7/6	M

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	M

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	M

Beschreibung:

Faktor für Rückzugsdrehzahl (0...200%)

-

55806	ISO_M_RETRACTION_DIR	-	-			
-	Abheberichtung bei G76/G87	BYTE	SOFORT			
-	-					
-	-	0	0	4	7/6	M

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)

-

55808	ISO_T_RETRACTION_FACTOR	-	-			
%	Faktor für Rückzugsdrehzahl	DWORD	SOFORT			
-	-					
-	-	100	0	200	7/6	M

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	M

Beschreibung: Bewertung der Verweilzeit bei Tieflochbohren G83/G87

0: Sekunden

1: Umdrehungen

-

1.6 Compile-Zyklen

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

Beschreibung: Beschreibung

61516	CC_PROTECT_PAIRS			-	-	
-	Achsen-Kollisionsschutz Konfiguration			DWORD	RESET	
-						
-	8	0	0	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			-	-	
-	Achsen-Kollisionsschutz. Def. der Freifahrtrichtung			DWORD	RESET	
-						
-	8	0	0	0	7/2	M

Beschreibung: Hier wird für beide Achsen eines kollisionsgeschützten Achspaars die jeweilige Freifahrtrichtung eingetragen. Der Eintrag in der 1er und 10er Dekade definiert die Freifahrtrichtung 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	Achsen-Kollisionsschutz. Positionsoffset			DOUBLE	RESET	
-						
-	8	0.0	0.0	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:

$$d = \text{abs}(\text{POS}[\text{AX1}] + \$MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] - \text{POS}[\text{AX2}])$$

Die Funktion Achsen-Kollisionsschutz sorgt dafür, dass die folgende Bedingung jederzeit eingehalten wird:

$$d > \$MN_CC_PROTECT_WINDOW + \$MN_CC_PROTECT_WINDOW_INCR[n]$$

Dabei werden die aktuellen Achsgeschwindigkeiten und das Beschleunigungs/
Bremsvermögen der Achsen berücksichtigt um die Achsen gegebenenfalls recht-
zeitig 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			
-	-					
-	8	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			
-	-					
-	8	0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum wird die umgekehrte Richtung der Achsen eines kol-
lisionssgeschützten Achspaares festgestellt.

-

61533	CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION	-	-			
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Mindestabstandsvergrößerung	DOUBLE	NEW CONF			
-	-					
-	8	10.0	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 Schutz-
fensters die Bremsvorgänge ausgelöst sind, wird auf der Variable \$A_DBD abge-
bildet. Der Index wird mit diesem Maschinendatum festgelegt. Bei Index -1
wird keine Achsmaske ausgegeben.

-

62500	CLC_AXNO			-	-	
-	Achszuordnung für die Abstandregelung			DWORD	POWER ON	
-	-					
-	-	0	-2	CC_MAXNUM_AXES_PER_CHAN	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).
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-Werkzeu glängenkorrektur 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-Werkzeu glängenkorrektur 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-Werkzeu glängen-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.

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.

1.6 Compile-Zyklen

- 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...	-	-	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...	-	-	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 Verfahrgeschwindigkeit der überlagerten Regelbewegung als Prozentwert der maximal verbleibenden Rest-Achsgeschwindigkeit vom Maximalwert (MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO[AX#]) der abstandgeregelten Achse definiert:
 2D/3D-Abstandsregelung:
 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 Verfahrbewegung 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 parametrierte 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 parametrierte 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 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 Teileprogrammbefehl 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.

-

1.6 Compile-Zyklen

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 funktionspezifischen 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 Satz-puffers 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.

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 Teileprogramm Speicher

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 Teileprogrammanfang, verwendet (empfohlene Einstellung).
 Bit 0 = 1: Zur Beschleunigung des Wiederaufsetzens werden 2 verschiedene Satzsuchlaufstypen 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 Working plane	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	TRAFO6_KINCLASS	-	-			
-	Kinematikkategorie	DWORD	NEW CONF			
-	-					
-	-	1	1	2	7/2	M

Beschreibung: Folgende Kinematikklassen sind angebar:
 • Standardtransformation: 1
 • Sondertransformation: 2
 -

62601	TRAFO6_AXES_TYPE	-	-			
-	Achstyp für Transformation [Achs-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.

1.6 Compile-Zyklen

Folgende Achstypen sind angebbbar:

- Linearachse: 1
- Dreieck-/Trapez-Spindeltrieb: 2
- rotatorische Achse: 3 (4)

-

62602	TRAFO6_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 Achsel auf Achse 2: 5
- 2-Achser Gelenkarm ohne Kopplung Achsel auf Achse 2: 8
- 4-Achser Scara mit Kopplung Achsel auf Achse 2: 7

-

62603	TRAFO6_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	TRAFO6_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

-

1.6 Compile-Zyklen

62609	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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

-

62612	TRAFO6_TIRORO_POS	-	-
mm	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-	-		
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-
-			7/2 M

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	TRAFO6_TIRORO_RPY			-	-	
Grad	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0...2			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

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	TRAFO6_DHPAR4_5A			-	-	
mm	Parameter A zur Projektierung der Hand, n = 0...1			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge a.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

-

62615	TRAFO6_DHPAR4_5D			-	-	
mm	Parameter D zur Projektierung der Hand, n = 0...1			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet die Länge d.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

-

62616	TRAFO6_DHPAR4_5ALPHA			-	-	
Grad	Parameter ALPHA zur Projektierung der Hand, n = 0...1			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	2	-90.0, 90.0	-	-	7/2	M

Beschreibung: Dieses Maschinendatum kennzeichnet den Winkel alpha.

- n = 0: Übergang Achse 4 auf 5
- n = 1: Übergang Achse 5 auf 6

-

1.6 Compile-Zyklen

62617	TRAFO6_MAMES			-	-	
-	Verschiebung math. zu mech. Nullpunkt [Achs-Nr.]: 0...5			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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

-

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.

-

1.6 Compile-Zyklen

62626	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_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	TRAFO6_VEL_FILTER_TIME			-	-	
s	Zeitkonstante für Geschwindigkeitsregler			DOUBLE	NEW CONF	
-	-					
-	-	0.024	0.0	100.0	7/2	M

Beschreibung: Mit diesem Maschinendatum kann die Zeitkonstante für den Geschwindigkeitsregler im Interpolator eingestellt werden. Hiermit kann ein Schwingen des Reglers verhindert werden.

-

62636	TRAFO6_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 TRAFO6_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	TRAFO6_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.
not defined

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.
not defined

63542	CC_PROTECT_MASTER			-	-	
-	Gibt zu einer PSlave Achse die zugehörige PMaster Achse an			DWORD	RESET	
-	-					
-	-	0	0	CC_MAXNUM_AXES_IN_SYSTEM	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

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.
not defined

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.
not defined

SINAMICS-Parameter

2

Product: ALL_840, Version: 4502400, Language: deu
 Objects: 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, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DL_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

r0002	Einspeisung Betriebsanzeige		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	Einspeisung Betriebsanzeige		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	Control Unit Betriebsanzeige		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 117	Werkseinstellung -
r0002	Geber DO Betriebsanzeige		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	Antrieb Betriebsanzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TB30 Betriebsanzeige		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM120 Betriebsanzeige		
TM120	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM15 Betriebsanzeige		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM150 Betriebsanzeige		
TM150	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM15DI/DO Betriebsanzeige		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	TM17 Betriebsanzeige		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	TM31 Betriebsanzeige		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	TM41 Betriebsanzeige		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	TM54F Betriebsanzeige		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
p0003	BOP Zugriffsstufe		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p0003	BOP Zugriffsstufe		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p0004	BOP Anzeigefilter		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p0005[0...1]	BOP Betriebsanzeige Auswahl		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung [0] 2 [1] 0

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4	Max 4	Werkseinstellung 4
p0007	BOP Hintergrundbeleuchtung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 2000 [s]	Werkseinstellung 0 [s]
p0008	BOP Antriebobjekt nach Hochlauf		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
p0009	Geräteinbetriebnahme Parameterfilter		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10000	Werkseinstellung 1
p0010	Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 1

p0010	Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2800, 2846
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	10000	1

p0010	TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TB30	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM120	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM15	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM150	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM15DI_DO	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM17	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM31	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM41	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM54F_MA	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 95	Werkseinstellung 0
p0011	BOP Passwort Eingabe (p0013)		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0012	BOP Passwort Bestätigung (p0013)		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0013[0...49]	BOP Benutzerdefinierte Liste		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0015	Makro Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0015	Makro Antriebsgerät		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0016	BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r0018	Control Unit Firmware-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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung -
r0019.0...14	CO/BO: Steuerwort 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9912 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0020	Drehzahlsollwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0020	Geschwindigkeitssollwert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0021	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0021	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0021	CO: Drehzahlwert geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0022	Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0024	CO: Netzfrequenz geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0024	Ausgangsfrequenz geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 5300, 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0025[0...3]	CO: Eingangsspannung geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0025	CO: Ausgangsspannung geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0028	Aussteuergrad geglättet		
A_INF, A_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	Blindstromwert geglättet		
A_INF, A_INF_840, 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]
r0029	Stromwert feldbildend geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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	Wirkstromwert geglättet		
A_INF, A_INF_840, 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	Stromwert momentenbildend geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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	Stromwert kraftbildend geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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]

r0031	Drehmomentwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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	Kraftausnutzung geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r0033 VECTOR, VECTOR_AC	Momentenausnutzung geglättet 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, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motorauslastung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0035 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	CO: Temperatureingang 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 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]
r0035 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motortemperatur 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: 7008, 8016, 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r0036	CO: Leistungsteil Überlast I2t		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0037[0...19]	CO: Leistungsteil Temperaturen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r0037[0...1]	Control Unit Temperatur		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r0038	Leistungsfaktor geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0039[0...2]	Energieanzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kWh]	Max - [kWh]	Werkseinstellung - [kWh]

p0040	Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r0041	Energieverbrauch gespart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kWh]	Max - [kWh]	Werkseinstellung - [kWh]
p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]
p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4715, 5610, 5730, 6714, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]
r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8734 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0047	Identifikationen Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 104	Werkseinstellung -

r0047	Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 300	Werkseinstellung -

r0049[0...3]	Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0050.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0051.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.1...15	CO/BO: Zustandswort Regelung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.0...15	CO/BO: Zustandswort Regelung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.0...13	CO/BO: Zustandswort Regelung		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0060	CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

r0060	CO: Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0061	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0061	CO: Geschwindigkeitswert ungeglättet		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0061[0...1]	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0061[0...1]	CO: Geschwindigkeitswert ungeglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0061[0...2]	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0062	CO: Drehzahlsollwert nach Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0062	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0063	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1590, 4710, 5300
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0063	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1590, 4710, 5300
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0063	CO: Drehzahlwert		
TM41	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]
r0063[0...2]	CO: Drehzahlwert		
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: 1680, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r0064	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1710, 6310, 6727, 6730, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r0066[0...1]	CO: Netzfrequenz		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0066 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Ausgangsfrequenz 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: 1690, 5300, 5730, 6310, 6730, 6731, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r0067[0...1] A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Strombetrag zulässig 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: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0067 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Ausgangsstrom maximal 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: 5722, 6300, 6640, 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0068 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Stromistwert 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: 5730, 7017, 8014, 8017, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0068 B_INF, B_INF_840	CO: Gleichstrom im Zwischenkreis 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: 8014, 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]

r0068[0...1]	CO: Stromistwert Betrag		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6714, 6799, 7017, 8014, 8017, 8018
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0069[0...6]	CO: Phasenstrom Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0069[0...6]	Phasenstrom Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 8750, 8850, 8864, 8940, 8950, 8964
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0071	Ausgangsspannung maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6300, 6640, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0072[0...3]	CO: Eingangsspannung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0072	CO: Ausgangsspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6730, 6731, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0073	Modulationsgrad maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724, 6725
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0074	CO: Aussteuergrad		
A_INF, A_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	CO: Blindstromsollwert		
A_INF, A_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: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0075	CO: Stromsollwert feldbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1630, 5714, 5722, 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0076	CO: Blindstromwert		
A_INF, A_INF_840, 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: 1774, 1775, 8850, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0076	CO: Stromwert feldbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1630, 1710, 5714, 5730, 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0077	CO: Wirkstromsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 8940, 8946
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0077	CO: Stromsollwert momentenbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0077	CO: Stromsollwert kraftbildend		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0078	CO: Wirkstromistwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 1775, 8850, 8946, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0078[0...1]	CO: Stromistwert momentenbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0078[0...1]	CO: Stromistwert kraftbildend		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0078	CO: Stromistwert momentenbildend		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6310, 6714, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0079[0...1]	CO: Drehmomentsollwert gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0079[0...1]	CO: Kraftsollwert gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r0079	CO: Drehmomentsollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 1710, 6030, 6060, 6710, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0080	CO: Drehmomentistwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r0080 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kraftistwert 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 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	CO: Momentenausnutzung 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)	CO: Kraftausnutzung 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 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	CO: Wirkleistungsistwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082	CO: Wirkleistungsistwert		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_8 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0083	CO: Flusssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r0083 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Flusssollwert 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	CO: Flussistwert 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 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: Leistungsfaktoristwert 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 A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert 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		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0089[0...2]	Phasenspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r0093	CO: Pollagewinkel elektrisch normiert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r0094	CO: Transformationswinkel		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r0094	CO: Transformationswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1680, 1690, 4710, 6714, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
p0097	Auswahl Antriebsobjekte Typ		
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 24	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
r0098[0...5]	Geräte-Isttopologie		
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: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p0099[0...5]	Geräte-Solltopologie		
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: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
p0100	Motornorm IEC/NEMA		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: FEM Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0100	Motornorm IEC/NEMA		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0101[0...23]	Antriebsobjekte Nummern		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0

r0102[0...1]	Antriebsobjekte Anzahl		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0103	Applikationsspezifische Sicht		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

p0103[0...23]	Applikationsspezifische Sicht		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999	Werkseinstellung 0

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM17, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
TM15, TM31, TM41	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0106	Antriebsobjekt aktiv/inaktiv		
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, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0107	Antriebsobjekte Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 600	Werkseinstellung -

p0107[0...23]	Antriebsobjekte Typ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 600	Werkseinstellung 0

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
A_INF	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0108			
A_INF_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul 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_840, S_INF_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul 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 Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p0108[0...23]			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - 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
r0108			
ENC, ENC_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
SERVO	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		
SERVO_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		
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		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41	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		
VECTOR, 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
	-	-	-

r0110[0...2]	Basisabtastzeiten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [µs]	10000.00 [µs]	- [µs]

r0111	Basisabtastzeit Auswahl		
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, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung -

r0111	Basisabtastzeit Auswahl		
TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung -

p0112	Abtastzeiten Voreinstellung p0115		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 3

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.000 [kHz]	Max 4.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 4.000 [kHz]	Werkseinstellung 2.000 [kHz]

r0114[0...9]	Pulsfrequenz minimal empfohlen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	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]	Abtastzeit für Zusatzfunktionen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0115[0]	Abtastzeit für Drehzahlermittlung		
ENC, ENC_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 125.00 [µs]	Max 500.00 [µs]	Werkseinstellung 125.00 [µs]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	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] TB30, TM150, TM15DI_DO, TM31	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0] TM120	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0] TM41	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	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]

r0116[0...1]	Antriebsobjektakt 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]

p0117	Stromregler Rechentzeit Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 6

p0118	Stromregler Rechentzeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 2000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p0118	Stromregler Rechentzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 2000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p0120	Leistungsteildatensätze (PDS) Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 8	Werkseinstellung 1

p0121[0...n]	Leistungsteil Komponentennummer		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0124[0...n]	Leistungsteil Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0124[0...23]	Hauptkomponente Erkennung über LED		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0125[0...n]	Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0126[0...n]	Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0127[0...n]	Leistungsteil Version EPROM-Daten		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0128[0...n]	Leistungsteil Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0130	Motordatensätze (MDS) Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 1	Max 16	Werkseinstellung 1
p0131[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Komponentennummer Änderbar: C1(4) 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
p0139[0...2] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motordatensatz 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 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	VSM Datensätze Anzahl Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
p0140 ENC, ENC_840	Geberdatensätze (EDS) Anzahl Änderbar: C1(3) 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
p0140 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Geberdatensätze (EDS) Anzahl Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0141[0...n]	VSM Komponentennummer		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0141[0...n]	Geberschnittstelle (Sensor Module) Komponentennummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0142[0...n]	Geber Komponentennummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0144[0...n]	Voltage Sensing Module Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0144[0...n]	Sensor Module Erkennung über LED		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0145[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2	1
p0145[0...n]	Geberschnittstelle aktivieren/deaktivieren		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
r0146[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -
r0146[0...n]	Geberschnittstelle aktiv/inaktiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -
r0147[0...n]	Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0147[0...n]	Sensor Module EEPROM-Daten Version		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0148[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, 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		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -

p0150	VSM2 Datensätze Anzahl		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(3) 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	VSM Datensätze Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) 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 2 Komponentennummer		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4) 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[0...1]	DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentennummer		
HUB	Änderbar: C1(4) 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	Terminal Module Komponentenummer		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0151[0...n]	Voltage Sensing Module Komponentenummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0154[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0154	DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED		
HUB	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0154	Terminal Module Erkennung über LED		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module 2 EPROM-Daten Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157	DRIVE-CLiQ Hub Module EPROM-Daten Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157	Terminal Module EPROM-Daten Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158	DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158	Terminal Module Firmware-Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0161	HF Damping Module Komponentenummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0161	Option Board Komponentennummer		
TB30	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0162	CU-LINK Slave Komponentennummer		
CU_LINK	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0162	HF Choke Module Komponentennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0165	Filtermodul aktivieren/deaktivieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0166	Filtermodul aktiv/inaktiv		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
TM41	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 4	Werkseinstellung 2
p0180	Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 32	Werkseinstellung 1
p0186[0...n]	Motordatensatz (MDS) Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p0189[0...n]	Geber 3 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

r0192	Leistungsteil Firmware-Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0194[0...n]	VSM Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0194[0...n]	VSM Eigenschaften		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0196[0...255]	DRIVE-CLiQ-Komponente Status		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0197	Bootlader 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: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0198[0...1]	BIOS/EEPROM-Daten 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: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0199[0...24]	Antriebsobjekte Name		
Alle Objekte	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

r0200[0...n]	Leistungsteil Codenummer aktuell		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r0203[0...n]	Leistungsteil Aktueller Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 400	Werkseinstellung -

r0203[0...15]	Firmware-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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0205	Leistungsteil Anwendung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 6
r0206[0...4]	Leistungsteil Bemessungsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
r0207[0...4]	Leistungsteil Bemessungsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0208	Leistungsteil Netzennspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r0209[0...4]	Leistungsteil Maximalstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [Veff]	Max 1000 [Veff]	Werkseinstellung 400 [Veff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8760 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 70 [Veff]	Max 1000 [Veff]	Werkseinstellung 400 [Veff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [V]	Max 63000 [V]	Werkseinstellung 600 [V]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [V]	Max 63000 [V]	Werkseinstellung 600 [V]
p0211	Netznennfrequenz		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 10 [Hz]	Max 100 [Hz]	Werkseinstellung 55 [Hz]
p0211 A_INF, S_INF	Netznenfrequenz 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 50 [Hz]
p0212 B_INF, B_INF_840	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0212 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0212 VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0220[0...1] A_INF, A_INF_840	Einspeisung Netzfiltertyp Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 45	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0221[0...1]	Einspeisung Filterkapazität		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [μ F]	Max 100000.00 [μ F]	Werkseinstellung 0.00 [μ F]

p0222[0...1]	Einspeisung Filterwiderstand		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 100.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0223	Einspeisung Induktivität zwischen Filter und Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 2.100 [mH]

p0224	Einspeisung Widerstand zwischen Filter und Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 100.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00100 [Ohm]

p0225	Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.001 [mH]

p0226	Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Ohm]	Max 100.00 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00 [Ohm]

p0227	Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 1000.00 [mF]	Werkseinstellung 1.00 [mF]
p0230	Antrieb Filtertyp motorseitig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0
p0233	Leistungsteil Motordrossel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
p0233	Leistungsteil Motordrossel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
p0234	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [µF]	Max 1000.000 [µF]	Werkseinstellung 0.000 [µF]
p0234	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [µF]	Max 1000.000 [µF]	Werkseinstellung 0.000 [µF]

p0235	Motordrossel in Reihe Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
r0238	Leistungsteil Widerstand intern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
p0249	Leistungsteil Kühllart		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0251[0...n]	Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
p0252	Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 100000 [h]	Werkseinstellung 40000 [h]

p0254[0...n]	Leistungsteil Innenraumlüfter Betriebsstundenzähler		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
p0255[0...1]	Leistungsteil Schütz Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 6500 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p0260	Rückkühlanlage Anlaufzeit 1		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 60.0 [s]	Werkseinstellung 5.0 [s]

p0261		Rückkühlanlage Anlaufzeit 2	
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1200.0 [s]	Werkseinstellung 180.0 [s]

p0262		Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit Verzögerungszeit	
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 30.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]

p0263 Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss Verzögerungszeit			
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 20.0 [s]	Werkseinstellung 3.0 [s]

p0264 Rückkühlanlage Nachlaufzeit			
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 180.0 [s]	Werkseinstellung 30.0 [s]

r0265.0...3		BO: Rückkühlanlage Steuerwort	
A_INF (Rückk_ani), A_INF_840 (Rückk_ani), B_INF (Rückk_ani), B_INF_840 (Rückk_ani), S_INF (Rückk_ani), S_INF_840 (Rückk_ani), SERVO (Rückk_ani), SERVO_840 (Rückk_ani), SERVO_AC (Rückk_ani), VECTOR (Rückk_ani), VECTOR_AC (Rückk_ani)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0266[0...7]		BI: Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle	
A_INF (Rückk_ani), A_INF_840 (Rückk_ani), B_INF (Rückk_ani), B_INF_840 (Rückk_ani), S_INF (Rückk_ani), S_INF_840 (Rückk_ani), SERVO (Rückk_ani), SERVO_840 (Rückk_ani), SERVO_AC (Rückk_ani), VECTOR (Rückk_ani), VECTOR_AC (Rückk_ani)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

r0267.0...7	BO: Rückkühlanlage Zustandswort		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0278	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle Reduzierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -80 [V]	Max 0 [V]	Werkseinstellung 0 [V]
p0279	Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [V]	Max 500 [V]	Werkseinstellung 0 [V]
p0280	Zwischenkreisspannung maximal stationär		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 270 [V]	Max 1500 [V]	Werkseinstellung 660 [V]
p0281	Netzüberspannung Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 100 [%]	Max 200 [%]	Werkseinstellung 110 [%]
p0282	Netzunterspannung Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 85 [%]
p0283	Netzunterspannung Abschaltschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 75 [%]
p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 118.0 [%]
p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle		
A_INF, S_INF	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 110.0 [%]
p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 82.0 [%]

p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle		
A_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 Schwellen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 Ausgangsstrom maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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]
p0290	Leistungsteil Überlastreaktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0290	Leistungsteil Überlastreaktion		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r0293	CO: Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1

	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 95.0 [%]
p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 95.0 [%]
p0295	Lüfternachlaufzeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 600 [s]	Werkseinstellung 0 [s]
r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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]
r0297	Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_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: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl		
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
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 65535	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
r0302[0...n]	Motorcodennummer Motor mit DRIVE-CLiQ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0303[0...n]	Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [Veff]	Max 20000 [Veff]	Werkseinstellung 0 [Veff]
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0306[0...n]	Motor-Anzahl parallelgeschaltet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10	Werkseinstellung 1
p0306[0...n]	Motor-Anzahl parallelgeschaltet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 50	Werkseinstellung 1
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1.000	Werkseinstellung 0.000

p0309[0...n]	Motor-Bemessungswirkungsgrad		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 99.9 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 6000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4000	Werkseinstellung 0

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p0315[0...n]	Motor-Polpaarweite		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [mm]	Max 1000.00 [mm]	Werkseinstellung 30.00 [mm]
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p0316[0...n]	Motor-Kraftkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 15000.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p0317[0...n]	Motor-Spannungskonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 24000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p0317[0...n]	Motor-Spannungskonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff s/m]	Max 5000.0 [Veff s/m]	Werkseinstellung 0.0 [Veff s/m]

p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p0320[0...n]	Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0322[0...n]	Motor-Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 260000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]
p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 10000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 60 [%]
p0326[0...n]	Motor-Kippkraftkorrekturfaktor		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 60 [%]
p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 90.0 [°]

p0328[0...n]	Motor-Reluktanzmomentkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]

p0328[0...n]	Motor-Reluktanzkraftkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]

p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

r0330[0...n]	Motor-Bemessungsschlupf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722, 6722, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0332[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0333[0...n]	Motor-Bemessungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

r0334[0...n]	Motor-Kraftkonstante aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

p0335[0...n]	Motorkühlart		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 128	Werkseinstellung 0

r0336[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]

r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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]

r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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	Automatische Berechnung Regelungsparameter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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

p0340[0...n]	Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
p0341[0...n]	Motor-Trägheitsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm ²]	Max 100000.000000 [kgm ²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm ²]
p0341[0...n]	Motor-Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 0.000000 [kg]
p0342[0...n]	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
p0342[0...n]	Trägheitskraft Verhältnis Gesamt zu Motor		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
r0343[0...n]	Motor-Bemessungsstrom identifiziert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p0344[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Masse (für thermisches Motormodell) Änderbar: C2(3), 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: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [kg]
r0345[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungsanlaufzeit 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]
p0346[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Auferregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -20.000 [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]
p0347[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motor-Entregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - 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]
p0347[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Entregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - 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]

p0348[0...n]	Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0348[0...n]	Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p0349	Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]

p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0355[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0357[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0359[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - 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		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0361[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0362[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 60.0 [%]

p0363[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 85.0 [%]

p0364[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 115.0 [%]

p0365[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 125.0 [%]

p0366[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p0367[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]

p0368[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 150.0 [%]

p0369[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 210.0 [%]

r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0372[0...n]	Leitungswiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0373[0...n]	Motor-Nenn-Ständerwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0374[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0375[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0376[0...n]	Motor-Nenn-Läuferwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r0378[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0380[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0381[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0383[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0385[0...n]	Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0387[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

p0389[0...n]	Erreger-Bemessungsleerlaufstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A]	Max 10000.00 [A]	Werkseinstellung 0.00 [A]

p0390[0...n]	Erreger-Bemessungsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A]	Max 10000.00 [A]	Werkseinstellung 0.00 [A]

p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
r0395[0...n]	Ständerwiderstand aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
p0398[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000
p0399[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000
p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1580, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10100	Werkseinstellung 0
p0401[0...n]	Gebertyp OEM Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32767	Werkseinstellung 0
p0402[0...n]	Getriebetyp Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	1	10100	9999
p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0405[0...n]	Rechteckgeber Spur A/B		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1111 bin
p0407[0...n]	Linearer Geber Gitterteilung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 250000000 [nm]	Werkseinstellung 16000 [nm]
p0408[0...n]	Rotatorischer Geber Strichzahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048

p0408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 32	Max 16384	Werkseinstellung 2048

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0411[0...n]	Messgetriebe Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0412[0...n]	Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4194303	Werkseinstellung 0

p0413[0...n]	Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 4294967300.00	Werkseinstellung 0.00

p0414[0...n]	Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p0415[0...n]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14

p0416[0...n]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1 (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000

p0417[0...n]	Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255

p0418[0...n]	Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11
p0418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11
p0419[0...n]	Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 9
p0420[0...n]	Geberanschluss		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p0421[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 4096

p0422[0...n]	Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p0423[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1073741823	Werkseinstellung 8192
p0424[0...n]	Geber linear Nullmarkenabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [mm]	Max 65535 [mm]	Werkseinstellung 20 [mm]
p0425[0...n]	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p0426[0...n]	Geber Nullmarke Differenzabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1

p0427[0...n]	Geber SSI Baudrate		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [kHz]	Max 65535 [kHz]	Werkseinstellung 100 [kHz]

p0428[0...n]	Geber SSI Monoflopzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [µs]	Max 65535 [µs]	Werkseinstellung 30 [µs]

p0429[0...n]	Geber SSI Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin

p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p0432[0...n]	Getriebefaktor Geberumdrehungen		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1

p0433[0...n]	Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1

p0434[0...n]	Geber SSI Fehlerbit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0435[0...n]	Geber SSI Warnbit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0436[0...n]	Geber SSI Paritybit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0438[0...n]	Rechteckgeber Filterzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100.00 [µs]	Werkseinstellung 0.64 [µs]

p0439[0...n]	Geber Hochlaufzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p0440[0...n]	Geber Seriennummer kopieren		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0441[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p0442[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p0443[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p0444[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0445[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0446[0...n]	Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0447[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 25

p0448[0...n]	Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0449[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Füllbits		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 1

r0451[0...2]	Kommutierungswinkelfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige		
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]

r0452[0...2]	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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]

p0453[0...n]	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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]

r0455	Geberkonfiguration erkannt		
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 -

r0455[0...2]	Geberkonfiguration erkannt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
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
	-	-	-

r0456[0...2]	Geberkonfiguration unterstützt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r0458	Sensor Module 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		
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
	-	-	-

r0458[0...2]	Sensor Module Eigenschaften		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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[0...2]	Sensor Module Eigenschaften		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	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	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
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		
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
	-	-	-

r0459[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0460	Geber Seriennummer Teil 1		
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
	-	-	-

r0460[0...2]	Geber Seriennummer Teil 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r0461	Geber Seriennummer Teil 2		
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
	-	-	-

r0461[0...2]	Geber Seriennummer Teil 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r0462	Geber Seriennummer Teil 3		
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
	-	-	-

r0462[0...2]	Geber Seriennummer Teil 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r0463	Geber Seriennummer Teil 4		
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
	-	-	-

r0463[0...2]	Geber Seriennummer Teil 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r0464	Geber Seriennummer Teil 5		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0464[0...2]	Geber Seriennummer Teil 5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0465[0...27]	Geber 1 Identnummer/Seriennummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0466[0...27]	Geber 2 Identnummer/Seriennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0467[0...27]	Geber 3 Identnummer/Seriennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0469	Absolutwertgeber linear Messschritte		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [nm]	Max - [nm]	Werkseinstellung - [nm]

r0469[0...2]	Absolutwertgeber linear Messschritte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [nm]	Max - [nm]	Werkseinstellung - [nm]

r0470	Redundante Groblagewert Gültige Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0470[0...2]	Redundante Groblagewert Gültige Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0471	Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0471[0...2]	Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0472	Redundante Groblagewert Relevante Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0472[0...2]	Redundante Groblagewert Relevante Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0473	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0473[0...2]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0474	Redundante Groblagewert Konfiguration		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0474[0...2]	Redundante Groblagewert Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0475	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0475[0...2]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -

r0477	CO: Messgetriebe Lagedifferenz		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0477[0...2]	CO: Messgetriebe Lagedifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0479	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1		
ENC, ENC_840	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[0...2]	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	CO: TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1		
TM41	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 -

p0480	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle		
ENC, ENC_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 4720, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p0480[0...2]	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 4720, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r0481	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4730, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0481[0...2]	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4730, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0481	CO: TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4735, 4740, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4735, 4740, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0484			
ENC, ENC_840	CO: Redundante Gebergroblage + CRC		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0484[0...2]			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Redundante Gebergroblage + CRC		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0485			
ENC, ENC_840	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0485[0...2]			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0486			
ENC, ENC_840	CO: Messgetriebe Geberroh wert absolut		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0486[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohwerwert absolut		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -

r0487	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0487[0...2]	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0488	Messtaster 1 Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p0489	Messtaster 2 Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p0489[0...2]	Messtaster 2 Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p0489[0...2]	Messtaster 2 Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p0490	Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER		
TM41	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	5	0

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	5	0

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

p0492	Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p0493	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0493[0...n]	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0493[0...n]	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p0495	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p0496	Geber Diagnosesignal Auswahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 86	Werkseinstellung 0

p0496[0...2]	Geber Diagnosesignal Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 86	Werkseinstellung 0

r0497	Geber Diagnosesignal Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0497[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0498	Geber Diagnosesignal Low-Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0498[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0499	Geber Diagnosesignal High-Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0499[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0500	Technologische Anwendung (Applikation)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100	Max 102	Werkseinstellung 100

p0500	Technologische Anwendung (Applikation)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0505	Einheitensystem Auswahl		
A_INF, B_INF, ENC, ENC_840, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p0530[0...n]	Lager Ausführung Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 104	Werkseinstellung 0

p0531[0...n]	Lager Codennummer Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p0532[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Lager Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
p0532[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Lager Maximalgeschwindigkeit Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]
p0532[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Lager Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
r0565[0...15] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Messtaster-Zeitstempel Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0566[0...3] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Messtaster-Zeitstempelbezug Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0567	CO: Messtaster Diagnosewort		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0570	Sperrliste Werte wirksam Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 50	Werkseinstellung 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2142	Werkseinstellung 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2142	Werkseinstellung 0

p0572[0...n]	Sperrliste aktivieren/deaktivieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0573	Automatische Bezugswertberechnung sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0578[0...n]	Technologieabhängige Parameter berechnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0580	Messtaster Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0581	Messtaster Flanke		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0582	Messtaster Pulse pro Umdrehung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 12	Werkseinstellung 1

p0583	Messtaster Messzeit maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.040 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
r0586	CO: Messtaster Drehzahlwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0586	CO: Messtaster Geschwindigkeitswert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0587	CO: Messtaster Messzeit gemessen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0588	CO: Messtaster Pulszähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0589	Messtaster Wartezeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0595	Technologische Einheit Auswahl		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 32	Werkseinstellung 1
p0596	Technologische Einheit Bezugsgröße		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 1.00
p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 21	Werkseinstellung 1
p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 21	Werkseinstellung 0
p0601	Temperatursensor Sensortyp		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p0601[0...n]	Motortemperatursensor Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 11	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2

p0602	Par_schaltg Leistungsteilnummer Temperatursensor		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0603	CI: Motortemperatur Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), 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

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T 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 120.0 [°C]

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T 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 130.0 [°C]

p0605[0...n]	Mot_temp_mod 1/2 Schwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T 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, 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 145.0 [°C]

p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 240.000 [s]
p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p0607[0...n]	Temperatursensorfehler Zeitstufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.100 [s]
p0608[0...3]	CI: Motortemperatur Signalquelle 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0609[0...3]	CI: Motortemperatur Signalquelle 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2

p0611[0...n]	I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 20000 [s]	Werkseinstellung 0 [s]
p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 bin
p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 bin
p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 220.0 [°C]	Werkseinstellung 180.0 [°C]
p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 200.0 [°C]	Werkseinstellung 195.0 [°C]
p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 200.0 [°C]	Werkseinstellung 130.0 [°C]

p0617[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 40.0 [%]

p0618[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 15.0 [%]

p0619[0...n]	Läufer Thermisch relevante Masse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 20.0 [%]

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0621[0...n]	Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p0622[0...n]	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r0623	Ständerwiderstand der Rs-Identifikation nach Wiedereinschalten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

p0624[0...n]	Motor Temperatur Offset PT100		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100.0 [K]	Max 100.0 [K]	Werkseinstellung 0.0 [K]

p0625[0...n]	Motor Umgebungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -40 [°C]	Max 80 [°C]	Werkseinstellung 20 [°C]

p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 50 [K]

p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 80 [K]

p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läuferwicklung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 100 [K]
r0630[0...n]	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0631[0...n]	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0632[0...n]	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0633[0...n]	Mot_temp_mod Rotortemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
p0634[0...n]	Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Vseff]	Max 100.000 [Vseff]	Werkseinstellung 0.000 [Vseff]

p0635[0...n]	Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0636[0...n]	Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0637[0...n]	Q-Fluss Flussgradient gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [mH]
	Min 0.00 [mH]	Max 10000.00 [mH]	
p0640[0...n]	Stromgrenze		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722, 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0641[0...n]	CI: Stromgrenze variabel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
	Min -	Max -	
p0642[0...n]	Geberloser Betrieb Stromreduktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [%]
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0645[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT1		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 200.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]

p0645[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT1		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 200.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]

p0646[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT3		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0647[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT5		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0648[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT7		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0650[0...n]	Motor Betriebsstunden aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]

p0651[0...n]	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 150000 [h]	Werkseinstellung 0 [h]

p0652[0...n]	Motor Ständerwiderstand Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p0653[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p0655[0...n]	Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p0656[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0657[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0658[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0659[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0660[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0680[0...7]	Zentraler Messtaster Eingangsklemme		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0681	BI: Zentraler Messtaster Synchronisationssignal Signalquelle		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0682	CI: Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0684	Zentraler Messtaster Auswerteverfahren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

r0685	Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0686[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0687[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0688	CO: Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0700[0...n]	Makro Binektoreingänge (BI)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0700	Makro Binektoreingänge (BI) für TMs		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0713[0...7]	BI: Nockenfunktion Sollzustand		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0714[0...7]	CI: Nockenfunktion Setzeit		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0715[0...7]	CI: Nockenfunktion Rücksetzeit		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r0716.0...7	CO/BO: Nockenfunktion Ausgang		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CU Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CX Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CU Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...21	CO/BO: CU Digitaleingänge Status		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...17	CO/BO: CX Digitaleingänge Status		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...22	CO/BO: CU Digitaleingänge Status		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0723.0...21	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0723.0...17	CO/BO: CX Digitaleingänge Status invertiert		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1512, 2220, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0723.0...22	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0728	CU Eingang oder Ausgang einstellen		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p0728	CX Eingang oder Ausgang einstellen		
CU_NX_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1512, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

r0729	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0729	CX Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0729	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0738	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0738	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0739	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2130
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0739	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0740	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2031, 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0740	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0741	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2031, 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0741	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0742	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2132 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p0743	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T 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
p0744	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T 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
p0745	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0746	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 16		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2130 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
r0747	CU Digitalausgänge Status		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	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 -
r0747	CX Digitalausgänge Status		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0747	CU Digitalausgänge Status		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0748	CU Digitalausgänge invertieren		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0748	CX Digitalausgänge invertieren		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0748	CU Digitalausgänge invertieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0752[0]	CO: CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom aktuell		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0753[0]	CU Analogeingang Glättungszeitkonstante		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
r0755[0]	CO: CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p0756[0]	CU Analogeingang Typ		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 4
p0757[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert x1		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000
p0758[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert y1		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p0759[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert x2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 10.000

p0760[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert y2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p0761[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mA]	Max 20.00 [mA]	Werkseinstellung 2.00 [mA]

p0762[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p0763[0]	CU Analogeingang Offset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000

p0766[0]	CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0767[0]	BI: CU Analogeingang Signalquelle für invertieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0768[0]	CU Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 20.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p0769[0]	BI: CU Analogeingang Freigabe Signalquelle		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p0771[0...2]	CI: Messbuchsen Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0772[0...2]	Messbuchsen Auszugebendes Signal		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0774[0...2]	Messbuchsen Ausgangsspannung		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p0776[0...2]	Messbuchsen Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 96	Max 99	Werkseinstellung 99

p0777[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p0778[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 2.49 [V]

p0779[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [%]	Max 427.9E9 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p0780[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 4.98 [V]

p0783[0...2]	Messbuchsen Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -4.98 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 0.00 [V]

p0784[0...2]	Messbuchsen Begrenzung ein/aus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r0786[0...2]	Messbuchsen Normierung pro 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0788[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p0789[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 1.00000

r0790[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CX Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0797[0]	CU Analogeingang Simulationsmodus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0798[0]	CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000
p0799[0...2]	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_I_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0799[0...2]	CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_NX_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0799[0...2]	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0806	BI: Steuerungshoheit sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0809[0...2]	Befehlsdatensatz CDS kopieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0810	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0811	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0819[0...2]	Antriebsdatensatz DDS kopieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 0
p0820[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0821[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0822[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0823[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0824[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0827[0...n]	Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0828[0...n]	BI: Motorumschaltung Rückmeldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0830.0...15	CO/BO: Motorumschaltung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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]	BI: Motorumschaltung Schützrückmeldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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	CO/BO: Motorumschaltung Schützrückmeldung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	Datensatzumschaltung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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	Datensatzumschaltung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	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		
ENC, ENC_840, TM41	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 -

r0835.0...11	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0836.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0837.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0838[0...3]	Motor-/Geberdatensatz angewählt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0839	Motorumschaltung Schützensteuerung Verzögerungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 500 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p0840[0...n]	BI: EIN/AUS (AUS1)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p0840	BI: EIN/AUS (AUS1)		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p0844[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0844	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0845[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0848[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)		
TM41	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]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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]	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	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	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren		
TM41	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]	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p0854	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p0854	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p0855[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt öffnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0856[0...n]	BI: Drehzahlregler freigeben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p0856[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler freigeben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [ms]	Max 60000.0 [ms]	Werkseinstellung 6000.0 [ms]

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit		
SERVO_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [ms]	Max 60000.0 [ms]	Werkseinstellung 2000.0 [ms]

p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 9719.13

p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0860	BI: Netzschütz Rückmeldung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	863.1

p0861	Netzschütz Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0 [ms]	Max	5000 [ms]
		Werkseinstellung	100 [ms]

p0862	Leistungsteil Einschaltverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2610, 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0 [ms]	Max	65000 [ms]
		Werkseinstellung	0 [ms]

r0863.0...2	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	-

p0864	BI: Einspeisung Betrieb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1773, 1774, 2610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0868	Leistungsteil DC-Schalter Entprellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65000 [ms]	Werkseinstellung 65000 [ms]
r0873	CO/BO: Einspeisung gesamt Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0874	BI: Smart/Basic Line Module Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r0887.0...13	BO: ESR Zustandswort		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0888	ESR Konfiguration		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p0889	BI: ESR Reaktion freigeben		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2090.9
p0890[0...4]	BI: ESR Trigger		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 2090.2 [1] 9721.15 [2] 9723.1 [3] 9723.2 [4] 0
p0891	ESR AUS-Rampe		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0892	ESR Zeitstufe		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 20.00 [s]	Werkseinstellung 0.50 [s]
p0893	ESR Geschwindigkeit		
SERVO (ESR, Lin), SERVO_840 (ESR, Lin), SERVO_AC (ESR, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [m/min]	Max 340.28235E36 [m/min]	Werkseinstellung 0 [m/min]

p0893	ESR Drehzahl		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [1/min]	Max 340.28235E36 [1/min]	Werkseinstellung 0 [1/min]
p0894	Parken Voreinstellung		
ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin
p0894	Parken Voreinstellung		
ENC, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p0894	Parken Voreinstellung		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin
p0895[0...n]	BI: Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
r0896.0	BO: Parkende Achse Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p0897	BI: Parkende Achse Anwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
r0898.0...10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.0...10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8720 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.0...15	CO/BO: Steuerwort Antriebsobjekt 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0898.0...13	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
TM41	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 -

r0899.0...12	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung		
A_INF, A_INF_840, 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: 1530, 8826, 8926 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0899.0...12	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0899.0...15	CO/BO: Zustandswort Antriebsobjekt 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0899.7...9			
ENC, ENC_840	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0899.0...15			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1530, 2503
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0899.0...15			
TM41	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung		
	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
	-	-	-
p0915[0...29]			
TM15	TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung		
	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	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	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	4373	[0] 4301
			[1] 4304
			[2] 4305
			[3] 4311
			[4] 4312
			[5] 4313
			[6...29] 0

p0916[0...35]	TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung		
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	4365	[0] 4301
			[1] 4304
			[2] 4311
			[3] 4312
			[4...35] 0

p0918	PROFIBUS Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1520, 2410
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	126	126

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
A_INF, B_INF, S_INF	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 370	Max 999	Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_I_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 391
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_NX_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 390
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 81	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 136

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 7	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
TM15, TM17	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	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
TM41	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 9677, 9679, 9681, 9683 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
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: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (EPOS, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, n/ M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

r0924[0...1]	ZSW-Bit Impulse freigegeben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2454, 2456 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0925	PROFIdrive takt synchron Lebenszeichentoleranz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 1

r0930	PROFIdrive Betriebsmodus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0944	CO: Störpufferänderungen Zähler		
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		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0946[0...65534]	Störodelist		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung -
r0947[0...63]	Störnummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0948[0...63]	Störzeit gekommen in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
r0949[0...63]	Störwert		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0952	Störfälle Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1710, 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r0963	PROFIBUS Baudrate		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_I_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_NX_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0965	PROFIdrive Profilnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, 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 -

p0969	Systemlaufzeit 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p0970	Einspeisung Parameter zurücksetzen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0970	ENCODER Parameter zurücksetzen		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0970	TB30 Parameter zurücksetzen		
TB30	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0970	TM120 Parameter zurücksetzen		
TM120	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	TM15 Parameter zurücksetzen		
TM15	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM150 Parameter zurücksetzen		
TM150	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM15DI/DO Parameter zurücksetzen		
TM15DI_DO	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM17 Parameter zurücksetzen		
TM17	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM31 Parameter zurücksetzen		
TM31	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM41 Parameter zurücksetzen		
TM41	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM54F Parameter zurücksetzen		
TM54F_MA	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0971	Antriebsobjekt Parameter speichern		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_I_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r0975[0...10]	Antriebsobjekt Identifikation		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0976	Alle Parameter zurücksetzen und laden		
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: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1013	Werkseinstellung 0

p0977	Alle Parameter speichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1013	Werkseinstellung 0

p0978[0...24]	Liste der Antriebsobjekte		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung [0] 1 [1...24] 0

r0979[0...10]	PROFIdrive Geberformat		
ENC, ENC_840, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...10]	PROFIdrive Geberformat		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0980[0...299]	Liste vorhandener Parameter 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0981[0...299]	Liste vorhandener Parameter 2		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0989[0...299]	Liste vorhandener Parameter 10		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0990[0...99]	Liste geänderter Parameter 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0991[0...99]	Liste geänderter Parameter 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		
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 Drehzahlsollwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	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

p1001[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1021, 3010
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.000 [m/min]	1000.000 [m/min]	0.000 [m/min]

p1001[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1021, 3010
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

p1002[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1002[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1003[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1003[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1004[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 4		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1004[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 4		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1005[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 5		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1005[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 5		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1006[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 6		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 6		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1007[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 7		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1007[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 7		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1008[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 8		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1008[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 8		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1009[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 9		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1009[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 9		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1010[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 10		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 10		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1011[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfixstollwert 11		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1011[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 11		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1012[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfixstollwert 12		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1012[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 12		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1013[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 13		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 13		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1014[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 14		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1014[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 14		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1015[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 15		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1021, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1015[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 15		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1021, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1020[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1020[0...n]	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1021[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1021[0...n]	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1022[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1022[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1023[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfest Sollwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1023[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1024	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1024	CO: Drehzahlfest Sollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1030[0...n]	Motorpotenziometer Konfiguration		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0110 bin

p1035[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1035	BI: Nullmarken freigeben		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1036[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1039[0...n]	BI: Motorpotenziometer Invertierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1041[0...n]	BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1042[0...n]	CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1043[0...n]	BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1044[0...n]	CI: Motorpotenziometer Setzwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1045	CO: Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert vor Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1045	CO: Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1047[0...n]	Motorpotenziometer Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 1000.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
p1048[0...n]	Motorpotenziometer Rücklaufzeit		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 1000.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1051[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1051[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1052[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1052[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1055[0...n]	BI: Tippen Bit 0		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1056[0...n]	BI: Tippen Bit 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1058[0...n]	Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1059[0...n]	Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1063[0...n]	Geschwindigkeitsgrenze Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]

p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]

p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 40000.000 [1/min]

p1070[0...n]	CI: Hauptsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1024[0]

p1071[0...n]	CI: Hauptsollwert Skalierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
r1073	CO: Hauptsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1073	CO: Hauptsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1075[0...n]	CI: Zusatzsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1076[0...n]	CI: Zusatzsollwert Skalierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (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		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (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		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (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		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (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]

p1080[0...n]	Minimalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (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		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.000 [1/min]	Max 19500.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1082[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Maximaldrehzahl 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: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
p1082[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Maximalgeschwindigkeit 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 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000.000 [m/min]
r1082[0...n] TM41	Gebernachbildung Maximaldrehzahl 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]
p1082[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Maximaldrehzahl 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: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
p1083[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung Änderbar: U, T 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]	CO: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]

p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 40000.000 [1/min]

r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1084	CO: Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1085[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1085[0...n]	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 0.000 [1/min]	Werkseinstellung -210000.000 [1/min]

p1086[0...n]	CO: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 0.000 [m/min]	Werkseinstellung -1000.000 [m/min]

p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 0.000 [1/min]	Werkseinstellung -40000.000 [1/min]

r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1087	CO: Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1088[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1088[0...n]	CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1091[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1091[0...n]	Ausblenddrehzahl 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1092[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1092[0...n]	Ausblenddrehzahl 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1093[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1093[0...n] Ausblend Drehzahl 3			
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1094[0...n] Ausblendgeschwindigkeit 4			
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1094[0...n] Ausblend Drehzahl 4			
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1101[0...n] Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite			
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1101[0...n] Ausblend Drehzahl Bandbreite			
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1106[0...n]	CI: Minimalgeschwindigkeit Signalquelle		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1106[0...n]	CI: Minimaldrehzahl Signalquelle		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1110[0...n]	BI: Richtung negativ sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1111[0...n]	BI: Richtung positiv sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r1112	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

r1112	CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1115	Hochlaufgeber Auswahl		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR)	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO_840	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1122[0...n]	Bl: Hochlaufgeber überbrücken		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1130[0...n]	Hochlaufgeber Anfangsverrundungszeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1131[0...n]	Hochlaufgeber Endverrundungszeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1134[0...n]	Hochlaufgeber Verrundungstyp		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 3.000 [s]
p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1137[0...n]	AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1138[0...n]	CI: HochlaufRampe Skalierung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1139[0...n]	CI: RücklaufRampe Skalierung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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

p1142	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1143[0...n]	BI: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1144[0...n]	CI: Hochlaufgeber Setzwert		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0	50.0	1.3
p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0	50.0	1.3
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [m/min]	10.000 [m/min]	0.200 [m/min]

p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 1000.000 [1/min]	Werkseinstellung 19.800 [1/min]

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_2 Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/s ²]	Max - [m/s ²]	Werkseinstellung - [m/s ²]

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 39_1 Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/s ²]	Max - [1/s ²]	Werkseinstellung - [1/s ²]

r1150	CO: Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1151[0...n]	Hochlaufgeber Konfiguration		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p1152	BI: Sollwert 2 Freigabe		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2711, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	899.15
p1155[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1155[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1155	CI: TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1160[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r1169	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1169	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1 und 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r1170	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1550, 1590, 1690, 1700, 1750, 3080, 5020, 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1170	CO: Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 1750, 3080, 5020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
p1189[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Drehzahl Sollwert Konfiguration Änderbar: U, T 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] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeit Sollwert Konfiguration Änderbar: U, T 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	TM41 Gebernachbildung Konfiguration Änderbar: U, T 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
p1190 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CI: DSC Lageabweichung XERR Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p1191 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CI: DSC Lagereglerverstärkung KPC Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1192[0...n]	DSC Geberauswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p1193[0...n]	DSC Geberanpassung Faktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000000.000	Werkseinstellung 1.000

p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1195	CI: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1195	CI: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1197	Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1197	Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1198.0...15	CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1199.0...8	CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p1200[0...n]	Fangen Betriebsart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	6	0

p1201[0...n]	BI: Fangen Freigabe Signalquelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p1202[0...n]	Fangen Suchstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	10 [%]	400 [%]	100 [%]

p1203[0...n]	Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	10 [%]	4000 [%]	100 [%]

r1204.0...13	CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r1205.0...15	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p1206[0...9]	Störungen ohne automatische Wiedereinschaltung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p1207	BI: WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1208[0...1]	BI: WEA Modifikation Einspeisung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1213[0...1]	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]
p1213[0...1]	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]
r1214.0...15	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1214.0...15	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1215	Motorhaltebremse Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2707, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p1216	Motorhaltebremse Öffnungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p1217	Motorhaltebremse Schließzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	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		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	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		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	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		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1222	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse geschlossen		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1223	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse offen		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1224[0...3]	BI: Motorhaltebremse schließen bei Stillstand		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1225	CI: Stillstandserkennung Schwellwert		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 63[0]

p1226[0...n]	Stillstandserkennung Drehzahlschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p1226[0...n]	Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.20 [m/min]

p1227	Stillstandserkennung Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 4.000 [s]

p1228	Impulslöschung Verzögerungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 299.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r1229.1...11	CO/BO: Motorhaltebremse Zustandswort		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1230[0...n]	BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1231[0...n]	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 0
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 3600.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1236[0...n]	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]

p1237[0...n]	Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
r1238	CO: Ankerkurzschluss extern Zustand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -
r1239.0...13	CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3082, 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung 0
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 1
r1242	Vdc_max-Regler Einschaltpegel		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p1243[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1244[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 165 [V]	Max 1200 [V]	Werkseinstellung 750 [V]

p1245[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 65 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 76 [%]

r1246	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p1247[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1248[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [V]	Max 1000 [V]	Werkseinstellung 450 [V]

p1249[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 19_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A/V]	Max 10.00 [A/V]	Werkseinstellung 1.00 [A/V]
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1251[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p1252[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p1254	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p1255[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1256[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1257[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]

r1258	CO: Vdc-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1260	Bypass Konfiguration		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r1261.0...9	CO/BO: Bypass Steuer-/Zustandswort		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1262[0...n]	Bypass Totzeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1263	Debypass Verzögerungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1264	Bypass Verzögerungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1265	Bypass Drehzahlschwelle		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1480.00 [1/min]
p1266	BI: Bypass Steuerbefehl		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1267	Bypass Umschaltquelle Konfiguration		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1268	BI: Bypass Rückmeldung Synchronisation abgeschlossen		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3819.2

p1269[0...1]	BI: Bypass Schalter Rückmeldung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1272	Simulationsbetrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1274[0...1]	Bypass Schalter Überwachungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p1275	Motorhaltebremse Steuerwort		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin

p1276	Motorhaltebremse Stillstandserkennung Überbrückung		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 300.000 [s]
p1277	Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle überschritten		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1278	Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1279[0...3]	BI: Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1280[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 1
r1282	Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p1283[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p1285[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 65 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 76 [%]
r1286	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p1287[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1288[0...n]	Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.500
p1289[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
p1290[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1291[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 40 [ms]
p1292[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
p1293[0...n]	Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 600.00 [Hz]	Werkseinstellung 10.00 [Hz]

p1294	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1295[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1296[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1297[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]

r1298	CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20	Max 23	Werkseinstellung 21

p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20	Max 23	Werkseinstellung 21
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300, 6310, 6320
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 19	Werkseinstellung 0
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 1700, 6300, 8012
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 23	Werkseinstellung 20
p1302[0...n]	U/f-Steuerung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1310[0...n]	Spannungsanhebung permanent		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
p1311[0...n]	Spannungsanhebung bei Beschleunigung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1312[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Spannungsanhebung bei Anlauf		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
r1315 VECTOR, VECTOR_AC	Spannungsanhebung gesamt		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1317[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Aktivierung		
	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1590, 5730
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1318[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
p1319[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 50.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1320[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1321[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p1322[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1323[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p1324[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1325[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Spannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [Veff]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.0 [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1330[0...n]	CI: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1333[0...n]	U/f-Steuerung FCC Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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]

p1334[0...n]	U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1335[0...n]	Schlupfkompensation Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 600.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1336[0...n]	Schlupfkompensation Grenzwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 600.00 [%]	Werkseinstellung 250.00 [%]
r1337	CO: Schlupfkompensation Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1340[0...n]	I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.000

p1341[0...n]	I_max-Frequenzregler Nachstellzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.300 [s]

r1343	CO: I_max-Regler Frequenzausgang		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1344	I_max-Regler Spannungsausgang		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p1345[0...n]	Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
p1345[0...n]	I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
p1346[0...n]	Gleichstrombremsung Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 50.000 [ms]	Werkseinstellung 0.030 [ms]
p1346[0...n]	I_max-Spannungsregler Nachstellzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.030 [s]
r1348	CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 3000.00 [Hz]

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1350[0...n]	Sanftanlauf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1351[0...n]	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -300.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1356[0...n]	CI: U/f-Steuerung Winkelsollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1358[0...n]	Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r1359	CO: Winkeldifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

p1360	Bremschopper Bremswiderstand kalt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [Ohm]
p1362[0...1]	Bremschopper Einsatzschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1158 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 0 [V] [1] 60 [V]
r1363	CO: Bremschopper Ausgangsspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	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: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
p1364	Bremschopper Widerstand Unsymmetrie		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 25.00 [%]
p1400[0...n]	Drehzahlregelung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin
p1400[0...n]	Geschwindigkeitsregelung Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin

p1400[0...n]	Drehzahlregelung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0000 0000 0000 1000 0000 0010 0001 bin

p1401[0...n]	Flussregelung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0000 0000 1110 bin

p1402[0...n]	Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0100 bin

p1402[0...n]	Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0100 bin

p1402[0...n]	Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	0000 0000 0000 0001 bin

p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschaltdrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Geschwindigkeitsregler		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1406.4...15	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Geschwindigkeitsregler		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...17	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1408.0...9	CO/BO: Zustandswort Stromregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530, 5040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1408.0...15	CO/BO: Zustandswort Stromregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1409[0...n]	Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1409[0...n]	Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1412[0...n]	TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Totzeit		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 1.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]
p1413[0...n]	Drehzahlwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1413[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Aktivierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	Drehzahlsollwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Aktivierung		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1415[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1415[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1416[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1416[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1416[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1417[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1417[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1417[0...n]	TM41 Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1418[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1418[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1418[0...n]	TM41 Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 1.000	Werkseinstellung 0.700

p1419[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1419[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1420[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1420[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1421[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1421[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1422[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1422[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1423[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1423[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1424[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1424[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1425[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1425[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
p1426[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1426[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1428[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 2.0	Werkseinstellung 0.0

p1428[0...n]	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T 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]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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]	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T 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]
p1430[0...n]	CI: Drehzahlvorsteuerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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: 1550, 1590, 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1430[0...n]	CI: Geschwindigkeitsvorsteuerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 5020
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1431	CO: Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6030
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1432	CO: Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1432	CO: Geschwindigkeitsvorsteuerung nach Symmetrierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Hz]	Max 8000.0 [Hz]	Werkseinstellung 0.0 [Hz]

p1433[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Hz]	Max 8000.0 [Hz]	Werkseinstellung 0.0 [Hz]

p1434[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 5.000	Werkseinstellung 1.000

p1434[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 5.000	Werkseinstellung 1.000

p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p1435[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 3.00	Werkseinstellung 0.00

r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlsollwert Ausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1436	CO: Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Geschw_sollwert Ausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1437[0...n]	CI: Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1436[0]

r1438	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 1700, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620, 6031, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1438	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1439	Drehzahlsollwert I-Anteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5040, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1439	Geschwindigkeitssollwert I-Anteil		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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 Drehzahlwert		
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]	Drehzahlwert Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T 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]	Geschwindigkeitswert Glättungszeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T 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]	Drehzahlwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4.00 [ms]

r1443	CO: Drehzahlregler Drehzahlwert am Istwerteingang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1444	Drehzahlregler Drehzahlwert statisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1444	Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1445	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1445	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1445	CO: Drehzahlwert geglättet		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1446[0...n]	Drehzahlwertfilter Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1446[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1447[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1447[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1448[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1448[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1449[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1449[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1450[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1450[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1451[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit geberlos		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1451[0...n]	Geschwindigkeitswert Glättungszeit geberlos		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1451[0...n]	Motormodell Drehzahlwert Glättungszeit SLVC		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
p1452[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 32000.00 [ms]	Werkseinstellung 10.00 [ms]
r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r1454	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1455[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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
	-	-	0

p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
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
	-	-	0

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1456[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1457[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]

p1460[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionsgeschw unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ns/m]	Max 999999.000 [Ns/m]	Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]

p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1461[0...n]	Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 5040, 5042, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit Adaptiongeschw unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 5040, 5042, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1463[0...n]	Geschwindigkeitsregler Tn Adaptiongeschw oben Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1464[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1464[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.00 [m/min]
p1464[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1465[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1465[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit oben		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1466[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1466[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1466[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
r1468	Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nms/rad]	Max - [Nms/rad]	Werkseinstellung - [Nms/rad]
r1468	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Ns/m]	Max - [Ns/m]	Werkseinstellung - [Ns/m]
r1468	CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1469	Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
r1469	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]
p1470[0...n]	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ns/m]	Max 999999.000 [Ns/m]	Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]

p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300

p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1472[0...n]	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1475[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1476[0...n]	BI: Drehzahlregler Integrator anhalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1476[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1477[0...n]	BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1477[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1479[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
r1480	CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1480	CO: Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5040, 5042, 5060, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1481	CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1481	CO: Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1482	CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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]
p1486[0...n]	CI: Statik Kompensationsdrehmoment		
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		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T 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		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.050
r1490	CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1492[0...n]	BI: Statikrückführung Freigabe		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]
r1493	CO: Last Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kg]	Max - [kg]	Werkseinstellung - [kg]
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]

p1494[0...n]	Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1494[0...n]	Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1495[0...n]	CI: Beschleunigungsvorsteuerung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2007	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1496[0...n]	Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 10000.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p1497[0...n]	CI: Trägheitsmoment Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1497[0...n]	CI: Motor-Masse Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
p1497[0...n]	CI: Trägheitsmoment Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kgm ²]	Max 100000.00000 [kgm ²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm ²]
p1498[0...n]	Last Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kg]	Max 10000.00000 [kg]	Werkseinstellung 0.00000 [kg]
p1499[0...n]	Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 400.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraft Sollwerte		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p1501[0...n]	BI: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 2520, 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1501[0...n]	BI: Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1503[0...n]	CI: Drehmomentsollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1508	CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6030, 6060, 6722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1509	CO: Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060, 5610
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1509	CO: Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060, 5610
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
p1511[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1511[0...n]	Cl: Zusatzkraft 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1512[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1512[0...n]	CI: Zusatzkraft 1 Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1513[0...n]	CI: Zusatzdrehmoment 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1513[0...n]	CI: Zusatzkraft 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1514[0...n]	Zusatzdrehmoment 2 Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

r1515	Zusatzdrehmoment gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1515	Zusatzkraft gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r1516	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p1517[0...n]	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
p1517[0...n]	Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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 0.00 [Nm]	Max 10000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1520[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	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 0.00 [N]	Max 10000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	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]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	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]	CO: Drehmomentgrenze oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1700, 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]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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]

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	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	Max	Werkseinstellung
	-1000000.00 [N]	0.00 [N]	0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	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	Max	Werkseinstellung
	-20000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	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	Max	Werkseinstellung
	-20000000.00 [N]	1000000.00 [N]	0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	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	Max	Werkseinstellung
	-20000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[5]

p1522[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[5]
<hr/>			
p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
<hr/>			
p1522[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
<hr/>			
p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
<hr/>			
p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[12]

p1523[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[12]

p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1523[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1700, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

p1524[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1

	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1526	CO: Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1527	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p1528[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1524[0]
p1528[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1524[0]
p1528[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1524[0]
p1529[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]
p1529[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]
p1529[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_8 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_8 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1532[0...n]	CO: Kraftoffset Kraftgrenze		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r1533	Stromgrenze drehmomentbildend gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722, 6640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1533	Stromgrenze kraftbildend gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722, 6640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1534	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1534	CO: Kraftgrenze oben gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1535	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1535	CO: Kraftgrenze unten gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1536[0...1]	Stromgrenze maximal drehmomentbildender Strom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1537[0...1]	Stromgrenze minimal drehmomentbildender Strom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1538	CO: Kraftgrenze oben wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 5610, 5650
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1539	CO: Kraftgrenze unten wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 5610, 5650
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
p1540[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1541[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1542[0...n]	CI: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1542[0...n]	CI: Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Momentenreduzierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [%]	65535 [%]	100 [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Kraftreduzierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 5610
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [%]	65535 [%]	100 [%]

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p1546	Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.20 [m/min]

r1547[0...1]	CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler		
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 - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1548[0...1]	CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal		
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 - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1549 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Kippleistungswert 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: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
r1549 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kippleistungswert 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: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
p1550[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 9718.23
p1550[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	BI: Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 9718.23
p1551[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	BI: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle Änderbar: U, T 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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

p1552[0...n]	CI: Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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

p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset		
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

p1554[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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]	CI: Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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

p1554[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1555[0...n]	CI: Leistungsgrenze		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: r2004	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1556[0...n]	Leistungsgrenze Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00
p1569[0...n]	CI: Zusatzdrehmoment 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3841[0]
p1569[0...n]	CI: Zusatzkraft 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3841[0]
p1570[0...n]	CO: Flusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1571[0...n]	CI: Zusatzflusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p1572[0...n]	Zusatzflusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0.0 [%]	Max	100.0 [%]
		Werkseinstellung	0.0 [%]

p1573[0...n]	Flussschwellwert Aufmagnetisierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	10.0 [%]	Max	200.0 [%]
		Werkseinstellung	100.0 [%]

p1574[0...n]	Spannungsreserve dynamisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 5_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.0 [Veff]	Max	150.0 [Veff]
		Werkseinstellung	10.0 [Veff]

p1576[0...n]	Flussanhebung Adaptiondrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.00 [1/min]	Max	210000.00 [1/min]
		Werkseinstellung	0.00 [1/min]

p1577[0...n]	Flussanhebung Adaptiondrehzahl oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	1.0 [%]	Max	10000.0 [%]
		Werkseinstellung	200.0 [%]

p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
p1579[0...n]	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
p1580[0...n]	Wirkungsgradoptimierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1581[0...n]	Flussabsenkung Faktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p1582[0...n]	Flussollwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6724, 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 15 [ms]
r1583	Flussollwert geglättet		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722, 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1584[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL 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] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Flussistwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL 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] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussistwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächkennlinie Skalierung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM Min 80.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 120.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.0 [%]
r1589 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächstrom Vorsteuerwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 10.0 [A/Vs]
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 999999.0	Werkseinstellung 10.0
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 30 [ms]
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 30 [ms]
r1593[0...1]	CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6724, 6726 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1594[0...n]	Feldschwächregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 1000.00	Werkseinstellung 0.00

p1596[0...n]	Feldschwächregler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 50 [ms]

r1597	CO: Feldschwächregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1598	CO: Flusssollwert gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8018
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p1599[0...n]	Flussregler Erregerstromdifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 3.0 [%]

p1600[0...n]	P-Flussregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 999999.0	Werkseinstellung 10.0

r1602	CO: P-Flussregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal		
SERVO_840	Änderbar: C2, U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	100.0 [%]	90.0 [%]

p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2, U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	100.0 [%]	0.0 [%]

p1604[0...n]	Pulsverfahren Stromgrenze		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

p1605[0...n]	Pulsverfahren Muster Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2	2

r1606	CO: Pulsverfahren Muster aktuell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2	-

p1607[0...n]	Pulsverfahren Stimulus		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [mVs]	20000.000 [mVs]	32.000 [mVs]

r1608[0...6]	CO: Pulsverfahren Antwort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
p1609[0...n]	I/f-Betrieb Stromsollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1610[0...n]	Drehmomentsollwert statisch (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
p1611[0...n]	Beschleunigungszusatzmoment (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 30.0 [%]
p1612[0...n]	Stromsollwert gesteuert geberlos		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1612[0...n]	Stromsollwert magnetisierend gesteuert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
r1614 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	EMK maximal Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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 Änderbar: U, T 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]
r1617 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentsollwert (gesteuert) Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Nm]
r1618 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Vorsteuerung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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 Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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]	Ständerstrom minimal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1621[0...n]	Ablösedrehzahl innerer cos phi = 1		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1622[0...n]	Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 200.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]
r1623[0...1]	Feldbildender Stromsollwert (stationär)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1624	Feldbildender Stromsollwert gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6721, 6723, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1625[0...n]	Erregerstromsollwert Kalibrierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 10.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
r1626 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Erregerstromsollwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r1627 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Strommodell Lastwinkel Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
p1628[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Dynamikfaktor Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler P-Verstärkung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Nachstellzeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1632	Strommodellregler Nachstellzeit wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r1633	Strommodell Flusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1634	Strommodell Flussistwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1635	Strommodellregler I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1636	Strommodellregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1637	Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1638	Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1639	CO: Strommodell Isq nach Istwertnachführung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1640[0...n]	CI: Erregerstromistwert Signalquelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1641	Erregerstromistwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727, 8018 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1642[0...n]	Erregermindeststrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 50.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1643[0...n]	Verstärkungsfaktor Erregermindeststrom Regelung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 5.00	Werkseinstellung 0.40

r1644	CO: Erregerstromüberwachung Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1645[0...6]	BI: Erregung Rückmeldungen Signalquelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1646	Erregung Überwachungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.0 [s]	Max 1300.0 [s]	Werkseinstellung 20.0 [s]

p1647	Erregung Ausschaltverzögerungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 5.0 [s]	Werkseinstellung 0.8 [s]

r1648.0...11	CO/BO: Erregung Steuerwort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1649.0...7	CO/BO: Erregung Zustandswort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1650	Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1650	Stromsollwert kraftbildend vor Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1651	CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1651	CO: Kraftsollwert Funktionsgenerator		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

p1653[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit minimal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 20.0 [ms]	Werkseinstellung 0.1 [ms]

p1654[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit Feldschwächbereich		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 4.8 [ms]

p1655[0...4]	CI: Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Eigenfrequenz Tuning		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1656[0...n]	Stromsollwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin

p1656[0...n]	Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p1657[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p1658[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1659[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1660[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1661[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1662[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
p1663[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1664[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1665[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1666[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1667[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p1668[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1669[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1670[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1671[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1672[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
p1673[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1674[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1675[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1676[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1677[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Typ		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1678[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1679[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Dämpfung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1680[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1681[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Dämpfung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1699	Filter Datenübernahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1701[0...n]	Stromregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 1.0	Werkseinstellung 1.0
p1702[0...n]	Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 70.0 [%]
p1703[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 70.0 [%]
p1704[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1705[0...n]	Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 18_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714, 7017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]

p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6714, 7017
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000

p1717[0...n]	Stromregler Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 5714, 6714, 7017
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 2.00 [ms]

r1718	CO: Isq-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1719	Isq-Regler Integralanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1723	CO: Isd-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1724	Isd-Regler Integralanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1725	Isd-Regler Integralanteil Begrenzung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1726[0...n]	Querzweig-Entkopplung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]
p1727[0...n]	Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
r1728	Entkopplungsspannung Längsachse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1729	Entkopplungsspannung Querachse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p1730[0...n]	Isd-Regler Integralanteil Abschaltsschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 30 [%]		Max 150 [%]	Werkseinstellung 30 [%]

p1731[0...n]	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [ms]		Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

r1732	CO: Längsspannungssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [Veff]		Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1732[0...1]	CO: Längsspannungssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [Veff]		Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1733	CO: Querspannungssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [Veff]		Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1733[0...1]	CO: Querspannungssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1740[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser Regelung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.025
p1744[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM 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 100.00 [1/min]
p1745[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5.0 [%]
r1746 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Fehlersignal Kipperkennung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
p1748[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Untere Umschaltdrehzahl n_soll -> n_ist Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50.0 [%]

p1749[0...n]	Motormodell Obere Umschalt Drehzahl / Anhebung Umschalt Drehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 99.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p1750[0...n]	Motormodell Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin

r1751	Motormodell Status		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1752[0...n]	Motormodell Umschalt Drehzahl Betrieb mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1752[0...n]	Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1752[0...n]	Motormodell Umschalt Drehzahl Betrieb mit Geber		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1753[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1754[0...n]	Flusswinkeldifferenz Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 5.0 [ms]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1756	Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730, 6731, 6732, 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 95.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p1757[0...n]	Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt Einschwingregler Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01	Max 10.00	Werkseinstellung 0.70

p1758[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p1759[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1760[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 1000.000

p1761[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
r1762[0...1]	Motormodell Abweichung Komponente 1		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6721, 6730, 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1763	Motormodell Abweichung Komponente 2		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1764[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 1000.000
r1765	Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1766[0...n]	Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p1767[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [ms]	Max 200 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]

r1768	Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1770	CO: Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1771	CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1773[0...1]	Motormodell Schlupfdrehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1774[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p1775[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
r1776[0...6]	Motormodell Status Signale		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1778	Motormodell Flusswinkeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1778	Motormodell Flusswinkeldifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1779	Motormodell Flussbetrag		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p1780[0...n] Motormodell Adaptionen Konfiguration			
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0010 0000 bin

p1780[0...n] Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration			
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 0010 1000 bin

p1780[0...n] Motormodell Adaptionen Konfiguration			
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0111 1100 bin

p1784[0...n] Motormodell Rückführung Skalierung			
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 1000.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p1785[0...n] Motormodell Lh-Adaption Kp			
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.100

p1786[0...n] Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit			
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

r1787[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1791	Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1792	Motormodell Lh-Adaption Einschaltchlupf		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Glättungszeit		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

r1797[0...n]	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

p1798[0...n]	Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000

p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 32.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 16.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

r1801[0...1]	CO: Pulsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]

p1802[0...n]	Modulator Modus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung 0
p1802[0...n]	Modulator Modus		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4
p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 106.0 [%]
p1804[0...n]	Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 10.0 [ms]
p1806[0...n]	Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

r1807	Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-Berechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r1808	Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r1809	CO: Modulator Mode aktuell		
VECTOR, VECTOR_AC	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	Modulator Konfiguration		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T 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

p1810	Modulator Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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	Modulator Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, 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 0010 bin

p1810	Modulator Konfiguration		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p1811	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 20 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1811[0...n]	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 20 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1812	BI: Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1815	Phase für PWM-Erzeugung Teilverband		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin
p1816	Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-1	16	-1
p1817	Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu Ausgangsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 8.3	Max 15.0	Werkseinstellung 12.0
p1818	Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p1819	Phase für PWM-Erzeugung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 16	Werkseinstellung 0
p1819	Phase für PWM-Erzeugung		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 16	Werkseinstellung -1
p1820[0...n]	Ausgangsphasenfolge umkehren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1821[0...n]	Drehsinn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1821[0...n]	Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1821[0...n]	Drehsinn		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1825	Umrichter Ventilschwellspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 100.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.6 [Veff]
p1827	Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit Betriebsart		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1828	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1829	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1830	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1832	Totzeitkompensation Strompegel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Aeff]	Max 10000.0 [Aeff]	Werkseinstellung 0.0 [Aeff]

p1835[0...1]	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 800.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

r1836[0...1]	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1837	Steuersatz Konfiguration		
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 -
p1840[0...n]	Istwertkorrektur Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	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
r1841	Istwertkorrektur Statuswort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p1845[0...n]	Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.00
p1846[0...n]	Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.00
r1848[0...5]	Istwertkorrektur Phasenströme		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r1849[0...5]	Istwertkorrektur Phasenspannungen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2

p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 2

p1901	Testimpulsauswertung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

r1902	Testimpulsauswertung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1905	Parameter Tuning Auswahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 90	Werkseinstellung 0

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0110 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0110 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p1910	Motordatenidentifikation stehend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1910	Motordatenidentifikation Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 26	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1911	Anzahl zu identifizierender Phasen		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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]	Identifizierter Statorwiderstand		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

r1913[0...2]	Identifizierte Rotorzeitkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

r1914[0...2]	Identifizierte Gesamtstreuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	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]
r1915	Ständerinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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]
r1915[0...2]	Identifizierte nominale Statorinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	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]
r1916[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 1		
VECTOR, VECTOR_AC	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]
r1917[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 2		
VECTOR, VECTOR_AC	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]
r1918[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 3		
VECTOR, VECTOR_AC	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]

r1919[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1920[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1921[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1922[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1923[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1924[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1925	Schwelspannung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
r1925[0...2]	Identifizierte Schwelspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
r1926[0...2]	Identifizierte wirksame Ventilverriegelungszeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [μ s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [μ s]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [μ s]
r1927	Läuferwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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]
r1927[0...2]	Identifizierter Rotorwiderstand		
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]
r1929[0...2]	Identifizierter Leitungswiderstand		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1933[0...19]	d-Induktivität Identifikationsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1935[0...20]	Identifikationsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1935[0...20]	Identifikationsstrom		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1935[0...9]	q-Induktivität Identifikationsstrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1936	Hauptinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r1937[0...10]	Drehmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]
r1937[0...10]	Kraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]
r1938	Spannungskonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1938	Spannungskonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff s/m]	Max - [Veff s/m]	Werkseinstellung - [Veff s/m]

r1939	Reluktanzmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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]

r1950[0...19]	Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V]	Max 100.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
p1953[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Stromoffset		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 100.000 [A]	Werkseinstellung 0.000 [A]
p1958[0...n]	Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1.00 [s]	Max 999999.00 [s]	Werkseinstellung -1.00 [s]
p1958[0...n]	Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1.00 [s]	Max 999999.00 [s]	Werkseinstellung -1.00 [s]
p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1110 1110 0111 bin
p1959[0...n]	Bewegende Messung Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1110 1110 0111 bin

p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0001 1111 bin

p1960	Drehende Messung Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1960	Bewegende Messung Auswahl		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1960	Drehende Messung Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p1961	Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 26 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]

r1962[0...9]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1962[0...4]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1963[0...9]	Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1963[0...4]	Sättigungskennlinie Hauptinduktivität		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1964[0...4]	Sättigungskennlinie Rotorfluss		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p1965	Drehz_reg_opt Drehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]

p1967	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 400 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

r1968	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1969	Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]

r1969	Träge Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kg]	Max - [kg]	Werkseinstellung - [kg]

r1969	Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]

r1970[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1971[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Standardabweichung ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1972[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenanzahl ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1973[0...1]	Geber Strichzahl identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1973	Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1979.0...11	BO: Drehz_reg_opt Status		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1980[0...n]	PolID Verfahren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p1980[0...n]	PolID Verfahren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10	Werkseinstellung 4

p1981[0...n]	PoIID Weg maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 10 [°]
p1982[0...n]	PoIID Anwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p1982[0...n]	PoIID Anwahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p1983	PoIID Test		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r1984	PoIID Winkeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1985	PoIID Sättigungskurve		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1986	PolID Sättigungskurve 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1987	PolID Triggerkurve		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1990	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1990	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p1991[0...n]	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
r1992	PolID Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1992	PolID Diagnose		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p1993[0...n]	PolID bewegungsbasiert Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1994[0...n]	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2500 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100 [ms]
p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Nms/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max 999999.000 [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]
p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Ns/m]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max 999999.000 [Ns/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]
p1996[0...n]	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 500.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2.0 [ms]

p1997[0...n]	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p1999[0...n]	Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 5000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p2000	Bezugsfrequenz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, 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]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
ENC, ENC_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 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	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 600.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_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	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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 600.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
TM41	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - 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	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
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]

p2001	Bezugsspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [Veff]	Max 100000 [Veff]	Werkseinstellung 1000 [Veff]

p2002	Bezugsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 100.00 [Aeff]

p2003	Bezugsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 1.00 [Nm]
p2003	Bezugskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [N]	Max 20000000.00 [N]	Werkseinstellung 100.00 [N]
r2004	Bezugsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
p2005	Bezugswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 90.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 90.00 [°]
p2006	Bezugstemperatur		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.00 [°C]	Max 300.00 [°C]	Werkseinstellung 100.00 [°C]

p2007	Bezugsbeschleunigung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [1/s ²]	Max 500000.00 [1/s ²]	Werkseinstellung 0.01 [1/s ²]

p2007	Bezugsbeschleunigung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [m/s ²]	Max 10000.00 [m/s ²]	Werkseinstellung 0.01 [m/s ²]

r2019[0...7]	IBN-SS Fehlerstatistik		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2020	Feldbus-SS Baudrate		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4	Max 8	Werkseinstellung 8

p2021	Feldbus-SS Adresse		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 0

p2022	Feldbus-SS USS PZD Anzahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 2

p2023	Feldbus-SS USS PKW Anzahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 127	Werkseinstellung 127
r2029[0...7]	Feldbus-SS Fehlerstatistik		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 3	Max 6	Werkseinstellung 3
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2035	Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 62	Werkseinstellung 2

p2037	IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO_840 (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO (EPOS, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 0	Werkseinstellung 0
p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl		
CU_I_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1
p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p2040	COMM INT Überwachungszeit		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1999999 [ms]	Werkseinstellung 20 [ms]
p2040	Feldbus-SS Überwachungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1999999 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
p2042	PROFIBUS Ident Nummer		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
r2043.0...2	BO: IF1 PROFIdrive PZD Zustand		
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: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p2044	IF1 PROFIdrive Störverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [s]	100 [s]	0 [s]
p2045	CI: PB/PN taktsynchron Controller-Lebenszeichen Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2047	PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

p2048	IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 16.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
r2050[0...9]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...19]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
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: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...3]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...19]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...4]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r2050[0...31]			
CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort			
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2051[0...9]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...24]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...11]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...27]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2051[0...4]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...31]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r2053[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...24]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden 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: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...11]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...27]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2053[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
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 -

r2053[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	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 -

r2054	COMM INT Zustand		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	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	PROFIBUS Zustand		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	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]	PROFIBUS Diagnose Standard		
CU_S_AC_DP, 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: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2057	PROFIBUS Adressschalter Diagnose		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	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] COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten

CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	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] COMM INT Identifikationsdaten

CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	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...2] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort

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 -
--------------	--	---	--

r2060[0...18] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort

SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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

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 -
----------------------	--	---	--

p2061[0...10] CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort

ENC, ENC_840	Änderbar: U, T 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...26]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2061[0...30]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2063[0...10]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2063[0...26]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2063[0...30]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2064[0...7]	PB/PN Diagnose Taktsynchronität		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2065	PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2067[0...1]	IF1 PZD maximal verschaltet		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...3]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2074[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2074[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...3]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2075[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2075[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...24]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...11]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2076[0...27]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2076[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2076[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2077[0...15]	PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 370	Max 999	Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	390	999	999
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
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
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO_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
	1	999	136
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
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
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Spin_diag), VECTOR (EPOS, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, 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
	7	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Spin_diag), VECTOR (Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 3	Max 999	Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

p2080[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2081[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2082[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2083[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2084[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2088[0...4]	Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
r2089[0...4]	CO: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2090.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2091.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise

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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
--	---	---	---

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2092.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
--	---	---	---

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2093.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2094.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2095.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

p2098[0...1]	Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p2099[0...1]	CI: Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2100[0...19] Störungsnummer für Störreaktion einstellen			
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, HUB, 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: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	0	

p2100[0...19] Störungsnummer für Störreaktion einstellen			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	[0] 7841 [1...19] 0	

p2101[0...19] Einstellung Störreaktion			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	2	0	

p2101[0...19] Einstellung Störreaktion			
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: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	0	0	

p2101[0...19]	Einstellung Störreaktion		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung [0] 3 [1...19] 4

p2101[0...19]	Einstellung Störreaktion		
SERVO, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 0

p2102	BI: Quittieren aller Störungen		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2090.7

p2102	BI: Quittieren aller Störungen		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2103	BI: 1. Quittieren Störungen		
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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2104	BI: 2. Quittieren Störungen		
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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2105[0...n]	BI: 3. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2105	BI: 3. Quittieren Störungen		
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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2106	BI: 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2107[0...n]	BI: Externe Störung 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2107	BI: 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2108[0...n]	BI: Externe Störung 3		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2108[0...n]	BI: Externe Störung 3		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2108	BI: Externe Störung 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r2109[0...63]	Störzeit behoben in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r2110[0...63]	Warnnummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2111	Warnungen Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p2112[0...n]	BI: Externe Warnung 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2112	BI: Externe Warnung 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r2114[0...1]	Systemlaufzeit gesamt		
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: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2116[0...n]	BI: Externe Warnung 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2116	BI: 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2117[0...n]	BI: Externe Warnung 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2117	BI: 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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2118[0...19]	Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p2119[0...19]	Einstellung Meldungstyp		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
r2120	CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2121	CO: Warnpufferänderungen Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2122[0...63]	Warncode		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2123[0...63]	Warnzeit gekommen in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

r2124[0...63]	Warnwert		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2125[0...63]	Warnzeit behoben in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

p2126[0...19]	Störungsnummer für Quittiermodus einstellen		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8075
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

p2127[0...19]	Einstellung Quittiermodus		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8075
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	3	1

p2128[0...15]	Auswahl Stör-/Warncode für Trigger		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8070
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r2129.0...15	CO/BO: Triggerwort für Störungen und Warnungen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1530, 8070
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2130[0...63]	Störzeit gekommen in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2131	CO: Aktueller Störcode		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2132	CO: Aktueller Warncode		
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 -

r2133[0...63]	Störwert für Float-Werte		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2134[0...63]	Warnwert für Float-Werte		
Alle Objekte	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	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2548 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2136[0...63]	Störzeit behoben in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2138.7...15	CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2139.0...12	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2548 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p2140[0...n]	Hysteresedrehzahl 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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 90.00 [1/min]

p2140[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.90 [m/min]

p2141[0...n]	Drehzahlschwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]

p2141[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2142[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2145[0...63]	Warnzeit gekommen in Tagen		
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 -
r2146[0...63]	Warnzeit behoben in Tagen		
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 -
p2147	Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0001 bin

p2150[0...n]	Hysteresedrehzahl 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2150[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 3.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2151[0...n]	CI: Drehzahlsollwert für Meldungen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1438[0]

p2151[0...n]	CI: Geschwindigkeitssollwert für Meldungen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1438[0]

p2151[0...n]	CI: Drehzahlsollwert für Meldungen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1170[0]

p2153[0...n]	Drehzahlistwertfilter Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p2153[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p2154[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2154[0...n]	Cl: Geschwindigkeitssollwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2155[0...n]	Drehzahlschwellwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]

p2155[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 9.00 [m/min]

p2156[0...n]	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p2161[0...n]	Drehzahlschwellwert 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]

p2161[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2162[0...n]	Hysteresedrehzahl n_ist > n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 6.00 [m/min]

p2163[0...n]	Drehzahlschwellwert 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 90.00 [1/min]

p2163[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.90 [m/min]

p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2164[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung v_ist = v_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2167[0...n]	Einschaltverzögerung n_ist = n_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2167[0...n]	Einschaltverzögerung v_ist = v_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

r2169	CO: Drehzahlwert geglättet Meldungen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 1750, 8010, 8012, 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r2169	CO: Geschwindigkeitswert geglättet Meldungen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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: 1750, 8010, 8012, 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]
p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T 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		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T 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]
p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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]	Motor blockiert Drehzahlswelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]
p2175[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	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 1.20 [m/min]
p2175[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Drehzahlschwelle		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	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 120.00 [1/min]
p2177[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motor blockiert Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p2177[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p2178[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor gekippt Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 0.010 [s]

p2181[0...n]	Lastüberwachung Reaktion		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	6	0	

p2182[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.05 [m/min]	

p2182[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlsschwelle 1		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	150.00 [1/min]	

p2183[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.05 [m/min]	

p2183[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlsschwelle 2		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	900.00 [1/min]	

p2184[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2184[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1500.00 [1/min]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]	

p2187[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]	

p2187[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]	

p2188[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]	

p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]	

p2189[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]

p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]

p2190[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p2192[0...n]	Lastüberwachung Verzögerungszeit		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 65.00 [s]	Werkseinstellung 10.00 [s]

p2194[0...n]	Drehmomentschwellwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2194[0...n]	Kraftschwellwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]

p2195[0...n]	Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]

p2196[0...n]	Momentenausnutzung Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537, 8018
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2200[0...n]	BI: Technologieregler Freigabe		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2201[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p2202[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 20.00 [%]

p2203[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 30.00 [%]

p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 40.00 [%]

p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]

p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 60.00 [%]

p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 70.00 [%]

p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 80.00 [%]

p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2211[0...n] CO: Technologieregler Festwert 11

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 110.00 [%]

p2212[0...n] CO: Technologieregler Festwert 12

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 120.00 [%]

p2213[0...n] CO: Technologieregler Festwert 13

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 130.00 [%]

p2214[0...n] CO: Technologieregler Festwert 14

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 140.00 [%]

p2215[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 15		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 150.00 [%]

p2216[0...n]	Technologieregler Festwert Auswahlmethode		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p2220[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2221[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2222[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2223[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2225.0	CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2229	Technologieregler Nummer aktuell		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2230[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0100 bin

r2231	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2235[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2236[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2238[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]

p2240[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

r2245	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2247[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]

p2248[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]

r2250	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2252	Technologieregler Konfiguration		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0111 bin
p2253[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2254[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2255	Technologieregler Sollwert 1 Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2256	Technologieregler Sollwert 2 Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2257	Technologieregler Hochlaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

p2258	Technologieregler Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

r2260	CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2261	Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2263	Technologieregler Typ		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p2264[0...n]	CI: Technologieregler Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2265	Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2267	Technologieregler Obergrenze Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 200.00 [%]

p2268	Technologieregler Untergrenze Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung -200.00 [%]

p2269	Technologieregler Verstärkung Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 500.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p2270	Technologieregler Istwert Funktion		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p2271	Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp)		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r2272	CO: Technologieregler Istwert skaliert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2273	CO: Technologieregler Fehler		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2274	Technologieregler Differentiation Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p2280	Technologieregler Proportionalverstärkung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000

p2285	Technologieregler Nachstellzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p2286[0...n]	BI: Technologieregler Integrator anhalten		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2289[0...n]	CI: Technologieregler Vorsteuersignal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2291	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2292	CO: Technologieregler Minimalbegrenzung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p2293	Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 100.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

r2294	CO: Technologieregler Ausgangssignal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2295	CO: Technologieregler Ausgang Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2296[0...n]	CI: Technologieregler Ausgang Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2295[0]

p2297[0...n]	CI: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2291[0]

p2298[0...n]	CI: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2292[0]

p2299[0...n]	CI: Technologieregler Begrenzung Offset		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2306	Technologieregler Fehlersignal Invertierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r2349.0...11	CO/BO: Technologieregler Zustandswort		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2369	BI: Kaskadenregelung Steuerwort		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2502[0...n]	LR Geberzuordnung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	1

p2503[0...n]	LR Längeneinheit LU pro 10 mm		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1 [LU]	2147483647 [LU]	10000 [LU]

p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorweg		
SERVO (APC, Lagereg, Lin), SERVO_840 (APC, Lagereg, Lin), SERVO_AC (APC, Lagereg, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	1	1048576	1
p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorumdrehungen		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1048576	Werkseinstellung 1
p2505[0...n]	LR Motor/Last Lastumdrehungen		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1048576	Max 1048576	Werkseinstellung 1
p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastweg		
SERVO (APC, Lagereg, Lin), SERVO_840 (APC, Lagereg, Lin), SERVO_AC (APC, Lagereg, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]

p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung		
SERVO (APC, Lagerreg), SERVO_840 (APC, Lagerreg), SERVO_AC (APC, Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]

p2507[0...n]	LR Absolutwertgeberjustage Status		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1

p2508[0...3]	BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2509[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung aktivieren		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2510[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Auswahl		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2511[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Flanke		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2512[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2513[0...3]	CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2514[0...3]	BI: LR Lageistwert setzen Aktivierung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2515[0...3]	CI: LR Lageistwert setzen Setzwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2516[0...3]	CI: LR Lageoffset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	18	0
p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 18	Werkseinstellung 0
p2519[0...n]	LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-Umschaltung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 1
r2520[0...2]	CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2521[0...3]	CO: LR Lageistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2522[0...3]	CO: LR Geschwindigkeitsistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]

r2523[0...3]	CO: LR Messwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2524	CO: LR LU/mm		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2524	CO: LR LU/Umdrehung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 4294967295 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
r2526.0...9	CO/BO: LR Zustandswort		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2527.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2528.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2529.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2530	CI: LR Lagesollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2531	CI: LR Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2532	CI: LR Lageistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015, 4020, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2521[0]

p2533[0...n]	LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p2534[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p2534[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Faktor		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p2535[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p2535[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p2536[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter PT1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p2536[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p2537	CI: LR Lageregler Adaption		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2538[0...n]	LR Proportionalverstärkung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.000 [1000/min]	Max 300.000 [1000/min]	Werkseinstellung 1.000 [1000/min]
p2539[0...n]	LR Nachstellzeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
p2541	CI: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze Signalquelle		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2540[0]

p2541	CI: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2540[0]

p2542	LR Stillstandsfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 200 [LU]

p2543	LR Stillstandsüberwachungszeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 200.00 [ms]

p2544	LR Positionierfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 40 [LU]

p2545	LR Positionierüberwachungszeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]
p2546[0...n]	LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung Toleranz		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]
p2547	LR Nockenschaltposition 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
p2548	LR Nockenschaltposition 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2549	BI: LR Freigabe 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 899.2

p2550	BI: LR Freigabe 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2555	CI: LR LU/Umdrehung LU/mm		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2524[0]
r2556	CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2557	CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2560	CO: LR Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2560	CO: LR Drehzahlsollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2561	CO: LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2561	CO: LR Drehzahlvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2562	CO: LR Geschwindigkeitssollwert gesamt		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2562	CO: LR Drehzahl Sollwert gesamt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r2563	CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2564	CO: LR Kraftvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r2564	CO: LR Momentenvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r2565	CO: LR Schleppabstand aktuell		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2566	LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r2566	LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p2567[0...n]	LR Kraftvorsteuerung Masse		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 1.000000 [kg]
p2567[0...n]	LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.159155 [kgm²]

p2568	BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2569	BI: EPOS STOP-Nocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2570	BI: EPOS STOP-Nocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2571	EPOS Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 4000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 30000 [1000 LU/min]

p2572	EPOS Maximalbeschleunigung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ²]	Max 2000000 [1000 LU/s ²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s ²]

p2573	EPOS Maximalverzögerung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ²]	Max 2000000 [1000 LU/s ²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s ²]

p2574	EPOS Ruckbegrenzung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ³]	Max 100000000 [1000 LU/s ³]	Werkseinstellung 10000 [1000 LU/s ³]

p2575	BI: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2576	EPOS Modulokorrektur Modulobereich		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 360000 [LU]

p2577	BI: EPOS Modulokorrektur Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2578	CI: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2580[0]

p2579	CI: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2581[0]

p2580	CO: EPOS Software-Endschalter Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung -2147482648 [LU]

p2581	CO: EPOS Software-Endschalter Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2582	BI: EPOS Software-Endschalter Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2583	EPOS Umkehrlosekompensation		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200000 [LU]	Max 200000 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2585	EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -40000000 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung -300 [1000 LU/min]

p2586	EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -40000000 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2587	EPOS Tippen 1 Verfahrenweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2588	EPOS Tippen 2 Verfahrenweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2593	CI: EPOS LU/Umdrehung LU/mm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2524[0]

p2594[0...2]	CI: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2595	BI: EPOS Referenzieren Start		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3625, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2596	BI: EPOS Referenzpunkt setzen		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2597	BI: EPOS Referenziertyp Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2598[0...3]	CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle		
SERVO (EPOS, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 2599[0] [1] 0 [2] 0 [3] 0

p2599	CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2600	EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-Verschiebung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2601	EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2602	EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2603	EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p2604	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2605	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Referenznocken		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 5000 [1000 LU/min]

p2606	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2607	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p2608	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2609	EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 20000 [LU]

p2610	EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2611	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Referenzpunkt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2612	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2613	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2614	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2615	EPOS Verfahrssatz Anzahl maximal		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: C2(17) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 64
p2616[0...n]	EPOS Verfahrssatz Satznummer		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 63	Werkseinstellung -1
p2617[0...n]	EPOS Verfahrssatz Position		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
p2618[0...n]	EPOS Verfahrssatz Geschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 600 [1000 LU/min]

p2619[0...n]	EPOS Verfahrtsatz Beschleunigungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p2620[0...n]	EPOS Verfahrtsatz Verzögerungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p2621[0...n]	EPOS Verfahrtsatz Auftrag		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 9	Werkseinstellung 1

p2622[0...n]	EPOS Verfahrtsatz Auftragsparameter		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

p2623[0...n]	EPOS Verfahrtsatz Auftragsmodus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3515, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p2624	EPOS Verfahrtsatz Sortieren		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p2625	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 0		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2626	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 1		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2627	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 2		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2628	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 3		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2629	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 4		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2630	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 5		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2631	BI: EPOS Verfahrenauftrag aktivieren (0 -> 1)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2632	EPOS Externer Satzwechsel Auswertung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p2633	BI: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2634[0...n]	EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2635	EPOS Festanschlag Überwachungsfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 100 [LU]

p2637	BI: EPOS Festanschlag erreicht		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.4

p2638	BI: EPOS Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.5

p2639	BI: EPOS Kraftgrenze erreicht		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1407.7

p2639	BI: EPOS Momentengrenze erreicht		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1407.7

p2640	BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3620, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2641	BI: EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3620, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2642	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2690[0]

p2643	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2691[0]

p2644	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Beschleunigungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2692[0]
p2645	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Verzögerungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2693[0]
p2646	CI: EPOS Geschwindigkeitsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2647	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620, 3625, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2648	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2649	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2650	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2651	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positiv		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2652	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl negativ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2653	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2654	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2655[0...1]	BI: EPOS Nachführbetrieb Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 1 [1] 2526.7
p2656	BI: EPOS Einfachpositionierer Freigabe		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.3
p2657	CI: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3610, 3616, 3620, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2521[0]
p2658	BI: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.0

p2659	BI: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.1

p2660	CI: EPOS Messwert Referenzieren		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2523[0]

p2661	BI: EPOS Messwert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614, 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.2

p2662	BI: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.9

p2663	BI: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.8

r2665	CO: EPOS Lagesollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2666	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]
r2667	CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2669	CO: EPOS Betriebsart aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3625, 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2670.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrssatz		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3625, 3650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2671	CO: EPOS Positionssollwert aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2672	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]

r2673	CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2674	CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2675	CO: EPOS Auftrag aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3616
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung -

r2676	CO: EPOS Auftragsparameter aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2677	CO: EPOS Auftragsmodus aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2678	CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2680	CO: EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2681	CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2682	CO: EPOS Restweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2684.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3646 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2685	CO: EPOS Korrekturwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2686[0...1]	CO: EPOS Kraftbegrenzung wirksam		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r2686[0...1]	CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r2687	CO: EPOS Kraftsollwert		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r2687	CO: EPOS Momentensollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p2690	CO: EPOS Position Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2691	CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 4000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 600 [1000 LU/min]

p2692	CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

p2693	CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

r2700	CO: Bezugsfrequenz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsfrequenz aktuell		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2701	CO: Bezugsspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2702	CO: Bezugsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2703	CO: Bezugsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2703	CO: Bezugskraft aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2704	CO: Bezugsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2705	CO: Bezugswinkel		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2706	CO: Bezugstemperatur		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2707	CO: Bezugsbeschleunigung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2720[0...n]	Lastgetriebe Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p2721[0...n]	Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4194303	Werkseinstellung 0
p2722[0...n]	Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 4294967300.00	Werkseinstellung 0.00
r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2724[0...n]	CO: Lastgetriebe Lagedifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2730[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke)		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2810[0...1]	BI: UND-Verknüpfung Eingänge		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r2811.0	CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2816[0...1]	BI: ODER-Verknüpfung Eingänge		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r2817.0	CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2900	CO: Festwert 1 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2900[0...n]	CO: Festwert 1 [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2901	CO: Festwert 2 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
r2902[0...14]	CO: Festwerte [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p2930[0...n]	CO: Festwert M [Nm]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -100000.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
p2930[0...n]	CO: Festwert F [N]		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]
p3016	Motld Drehmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 100.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p3016	Motld Kraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 1000.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]
p3017	Motld Spannungskonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p3017	Motld Spannungskonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff s/m]	Max 1000.0 [Veff s/m]	Werkseinstellung 0.0 [Veff s/m]

p3020	MotId Magnetisierungsstrom identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
p3027	MotId Lastwinkel optimal identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 0.0 [°]
p3028	MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
p3028	MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
p3030	MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]
p3031	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3031	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3041	MotId Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm²]

p3041	MotId Motor-Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 0.000000 [kg]

p3042	MotId Last Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kgm²]	Max 100000.00000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm²]

p3042	MotId Last Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kg]	Max 10000.00000 [kg]	Werkseinstellung 0.00000 [kg]

p3045	MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [N/Aeff]	Max 340.28235E36 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]

p3045	MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [Nm/A]	Max 340.28235E36 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]

p3046	MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3046	MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3047	MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3047	MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3048	MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3048	MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3049[0...n]	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]

p3049[0...n]	MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [m/min]	Max 1000.00000 [m/min]	Werkseinstellung 0.00000 [m/min]

p3050[0...n]	MotId Ständerwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p3054[0...n]	MotId Läuferwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p3056[0...n]	MotId Ständerstreuinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p3058[0...n]	MotId Läuferstreuinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
p3060[0...n]	MotId Hauptinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
p3070	MotId Spannungsabbildungsfehler Endwert identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V]	Max 100.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
p3071	MotId Spannungsabbildungsfehler Stromoffset identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 100.000 [A]	Werkseinstellung 0.000 [A]
p3080	MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 0.0 [A/Vs]
p3081	MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3082	MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 18_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]

p3083	MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3088	MotId Motormodell mit Geber Umschalt Drehzahl identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]

p3088	MotId Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [m/min]	Max 1000.00000 [m/min]	Werkseinstellung 0.00000 [m/min]

p3090[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3091[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 250.0 [ms]

p3092[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Wartezeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 100.0 [ms]
p3093[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6	Max 56	Werkseinstellung 12
p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0030 [°]
p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 90.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0030 [mm]
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 1.0000 [°]
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 90.0000 [mm]	Werkseinstellung 1.0000 [mm]

p3096[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 20000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]

r3097.0...31	BO: PolID elastizitätsbasiert Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3100	RTC Zeitstempel Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p3101[0...1]	RTC UTC-Zeit setzen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

r3102[0...1]	RTC UTC-Zeit lesen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3103	RTC Synchronisationsquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p3104	BI: RTC Echtzeitsynchronisation PING		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3107[0...3]	RTC Synchronisierzeit		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3108[0...1]	RTC Synchronisationsabweichung zuletzt		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3109	RTC Uhrzeitsynchronisation Toleranzfenster		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p3110	Externe Störung 3 Einschaltverzögerung		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3405.2

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p3111	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p3112[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3112	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert		
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: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3113.0...15	CO/BO: NAMUR Meldebitleiste		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3114.9...11	CO/BO: Meldungen Zustandswort 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3115[0...63]	Störung Antriebsobjekt auslösend		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3116	BI: Quittierung selbstständig unterdrücken		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3117	Safety-Meldungen Typ ändern		
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: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r3120[0...63]	Komponentennummer Störung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3121[0...63]	Komponentennummer Warnung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3122[0...63]	Diagnoseattribute Störung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3123[0...63]	Diagnoseattribute Warnung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3131	CO: Aktueller Störwert		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3132	CO: Aktuelle Komponentenummer		
Alle Objekte	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	Störung wirksam unterdrücken		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL 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		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.1 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.0 [%]
p3203[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.0 [s]
p3204[0...n]	Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.1 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 10.0 [%]
p3205[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fluss außerhalb Toleranz Hysterese		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 50.0 [%]	Werkseinstellung 10.0 [%]
p3206[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10.0 [s]	Werkseinstellung 5.0 [s]
p3207[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Schwellwert		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 1.00 [Aeff]
p3208[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Hysterese		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 1.00 [Aeff]
p3209[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 10.00 [s]	Werkseinstellung 0.02 [s]

p3233[0...n]	Drehmomentwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3235	Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 320 [ms]
p3236[0...n]	Drehzahlschwellwert 7		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 3000.00 [1/min]	Werkseinstellung 100.00 [1/min]
p3237[0...n]	Hysteresedrehzahl 7		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
p3238[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 100.0 [s]	Werkseinstellung 3.0 [s]
p3290	Variable Meldefunktion Start		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0010 bin
p3291	CI: Variable Meldefunktion Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3292	Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p3293	Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 0
r3294	BO: Variable Meldefunktion Ausgangssignal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3295	Variable Meldefunktion Schwellwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.000

p3296	Variable Meldefunktion Hysterese		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.000
p3297	Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3298	Variable Meldefunktion Abfallverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3299	Variable Meldefunktion Abtastzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [ms]	Max 4.000 [ms]	Werkseinstellung 4.000 [ms]
p3320[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00
p3321[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00

p3322[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00

p3323[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00

p3324[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 77.00

p3325[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00

p3326[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 92.00

p3327[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 75.00

p3328[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
p3329[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
p3400	Einspeisung Konfigurationswort		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1010 bin
r3402	Einspeisung Zustand intern		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 12	Werkseinstellung -
r3402	Einspeisung Zustand intern BIC		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -
r3405.0...7	CO/BO: Einspeisung Zustandswort		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8828, 8928 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r3405.7			
	CO/BO: Einspeisung Zustandswort		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3405.1...8			
	CO/BO: Zustandswort Zwischenkreisregelung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3409			
	Einspeisung Netzfrequenzeinstellung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p3410			
	Einspeisung Identifizierungsart		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
p3410			
	Einspeisung Identifizierungsart		
A_INF, S_INF	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 5

r3411[0...1]	Einspeisung Induktivität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r3412[0...1]	Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mF]	Max - [mF]	Werkseinstellung - [mF]

r3414[0...1]	Einspeisung Netzinduktivität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

p3415[0...1]	Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [%]	Max 75.00 [%]	Werkseinstellung 20.00 [%]

p3416	Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 20.00 [%]	Werkseinstellung 2.00 [%]

p3417	Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.00 [Hz]	Max 200.00 [Hz]	Werkseinstellung 50.00 [Hz]

p3421	Einspeisung Induktivität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 2000.000 [mH]	Werkseinstellung 1.000 [mH]

p3422	Einspeisung Zwischenkreiskapazität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 2000.00 [mF]	Werkseinstellung 2.00 [mF]

p3422	Zwischenkreiskapazität gesamt		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 2000.00 [mF]	Werkseinstellung 2.00 [mF]

p3424	Einspeisung Netzinduktivität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.001 [mH]

p3425[0...1]	Einspeisung Streckenparameter Skalierung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3440	Smart Mode Konfiguration		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0001 bin
p3441[0...1]	Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3442[0...1]	Smart Mode Glättungszeiten		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 20.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 0.25 [ms] [1] 1.00 [ms]
p3443[0...1]	Smart Mode Netzkommutierung Stromschwellwerte		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung [0] 100.00 [%] [1] 200.00 [%]
p3444[0...1]	Smart Mode Spannungen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 105.00 [%]	Werkseinstellung [0] 90.00 [%] [1] 100.50 [%]
r3445[0...1]	Smart Mode Spannungen Anzeige		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r3446[0...2]	Smart Mode Ströme		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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	Smart Mode Ausschaltwinkel		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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]	Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität wirksam		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T 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		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 7	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p3458[0...1]	Einspeisung PLL Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 1.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 23.1 [ms] [1] 9.1 [ms]

r3460	Einspeisung PLL-Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r3461	Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
p3462	Einspeisung Netzstörung Maximalzeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 10000.00 [s]	Werkseinstellung 0.00 [s]
p3463	Einspeisung Netzwinkeländerung Phasenausfallerkennung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.0 [°]	Max 180.0 [°]	Werkseinstellung 15.0 [°]
r3467[0...3]	CO: Einspeisung Strom Alpha/Beta		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r3468[0...5]	CO: Einspeisung Spannung Alpha/Beta		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p3469[0...n]	Latch-Verzugszeit Korrektur Nulldurchgangserfassung		
A_INF, A_INF_840, 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	Einspeisung Wirkstrom Filter		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3471	Einspeisung Blindstrom Filter		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p3472[0...4]	Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T 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]

p3480	Einspeisung Aussteuergrad Grenze		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T 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	Einspeisung Reserveregler Dynamik		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T 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	Einspeisung Reserveregler Ausgang		
A_INF, A_INF_840	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	Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	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		
A_INF, A_INF_840, 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		
A_INF, A_INF_840, 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]
p3508	Einspeisung Hochsetzfaktor maximal		
A_INF, A_INF_840	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		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1774, 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 100.00 [V]	Max 1600.00 [V]	Werkseinstellung 600.00 [V]

p3510	Zwischenkreisspannung Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 100.00 [V]	Max 1600.00 [V]	Werkseinstellung 600.00 [V]

p3511	CI: Einspeisung Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3511	CI: Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3513	BI: Sperre spannungsgeregelter Betrieb		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3513	BI: Sperre spannungsgeregelter Betrieb		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
p3514	Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [Aeff]	Max 1000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p3515	CI: Einspeisung Zusatzwirkstrom		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3516	Einspeisung Stromaufteilungsfaktor		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8942 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
r3517	CO: Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter Sollwert		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r3517	CO: Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p3520[0...3]	CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3520[0...3]	CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3521[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00000 [%]	Max 100000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p3521[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00000 [%]	Max 100000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p3523[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3523[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3528	CI: Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p3529	CI: Einspeisung Stromgrenze generatorisch Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p3530	Einspeisung Stromgrenze motorisch		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 10000.00 [Aeff]
p3531	Einspeisung Stromgrenze generatorisch		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [Aeff]	Max -1.00 [Aeff]	Werkseinstellung -10000.00 [Aeff]
p3532	BI: Einspeisung Motorischen Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3533	BI: Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r3534	Einspeisung Netzfilter Maximalstrom		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3554	Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3554	Vdc-Regler Integralanteil		
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	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p3555[0...5]	Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff		
A_INF, A_INF_840, 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		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3560	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3562	Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3562	Vdc-Regler Nachstellzeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3564	Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100.0 [ms]	Werkseinstellung 0.2 [ms]

p3566	Einspeisung Vdc Rampendauer		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 40 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
p3570	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3573[0]
p3571[0...3]	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Eingang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3572	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Auswahl		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3573	CO: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Ausgang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p3574[0...3]	Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -60 [V]	Max 60 [V]	Werkseinstellung [0] 20 [V] [1] -20 [V] [2] 5 [V] [3] -5 [V]

r3575.0...2	BO: Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung Status		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p3576[0...5]	Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Eingang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

p3577	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Auswahl		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (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

r3578	CO: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Ausgang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]

p3579	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8948
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	3578[0]

r3602	Einspeisung Regelung Zustand		
A_INF, A_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	8	-

p3603	Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [%]

r3606	Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840	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	Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840	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	Einspeisung Blindstrom Festsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T 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: 1774, 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Aeff]

p3611	CI: Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T 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	CI: Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, 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

p3614[0...1]	Einspeisung Stromwertfilter Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8950
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 2.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]

p3615	Einspeisung Stromregler P-Verstärkung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3617	Einspeisung Stromregler Nachstellzeit		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r3618	Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r3619	Einspeisung Blindstromregler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p3620	Einspeisung Stromregleradaption untere Einsatzschwelle		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 40.00 [%]

p3622	Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 85.00 [%]

p3624[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min 5	Max 13	Werkseinstellung [0] 5 [1] 7

p3625[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

r3626[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r3632	Einspeisung Eingangsspannung Usd (Wirkkomponente)		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1774, 8946, 8950
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r3633	Einspeisung Eingangsspannung Usq (Blindkomponente)		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1774, 8946, 8950
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r3635	CO: Einspeisung Eingangsspannung Winkel		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r3637[0...1]	CO: Gegensystemregelung Stromsollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r3638[0...3]	CO: Gegensystemregelung Stromistwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p3639	Gegensystemregelung Nachstellzeit		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3640	Gegensystemregelung Betriebsart		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3641[0...1]	CI: Gegensystemregelung Sollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r3642[0...1]	CO: Gegensystemregelung Stellgröße		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r3643	Gegensystemregelung Zwischenkreisspannung Korrektur		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p3660	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p3660[0...n]	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
VECTOR, VECTOR_AC	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: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
r3661	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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]
r3661[0...n]	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3662	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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]
r3662[0...n]	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3664.0...1	BO: VSM Temperatúrauswertung Status		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r3664[0...n]	CO: VSM Temperatúrauswertung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3665[0...n]	VSM Temperatúrauswertung Sensortyp		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p3665[0...n]	VSM Temperatúrauswertung Sensortyp		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
r3666	CO: VSM Temperatur KTY		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r3666[0...n]	CO: VSM Temperatur KTY		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

p3667	VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0 [°C]	Max 301 [°C]	Werkseinstellung 150 [°C]

p3667[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [°C]	Max 301.00 [°C]	Werkseinstellung 150.00 [°C]

p3668	VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltchwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0 [°C]	Max 301 [°C]	Werkseinstellung 180 [°C]

p3668[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltchwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [°C]	Max 301.00 [°C]	Werkseinstellung 180.00 [°C]

p3669	VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [K]	Max 50.0 [K]	Werkseinstellung 3.0 [K]

p3669[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [K]	Max 50.00 [K]	Werkseinstellung 3.00 [K]

p3670	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]

p3670[0...n]	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]

r3671	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3671[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3672	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3672[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3673	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3673[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3674	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3674[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
p3676	VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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]	CO: VSM Netzfilter Kapazität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	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]	Filterüberwachung Schwellwerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) 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]	Trafo Filterüberwachung Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) 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	BI: Braking Module Intern sperren		
B_INF, B_INF_840	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

p3681	BI: Braking Module Intern Zk-Schnellentladung aktivieren		
B_INF, B_INF_840	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

p3682	Braking Module Intern Zk-Schnellentladung Verzögerungszeit		
B_INF, B_INF_840	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: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000 [ms]

p3683	Braking Module Intern Einsatzschwelle Bremschopper		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 110.00 [V]	Max 780.00 [V]	Werkseinstellung 760.00 [V]
r3685	BO: Digital Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3686	BO: Digital Braking Module Störung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3687	BO: Digital Braking Module Vorwarnung Übertemperatur		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3688	BO: Braking Module Intern Übertemperatur Abschaltung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3689	BO: Digital Braking Module Uce-Störung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3700	APC Konfiguration		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3701	APC Geberauswahl		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: C1(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 3	Werkseinstellung 2

p3702[0...n]	APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1.000	Werkseinstellung 1.000

p3704[0...n]	APC Filter Aktivierung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3705[0...n]	APC Filter Typ		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3706[0...n]	APC Unterabtastung Filter 2.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 1

p3707[0...n]	APC Unterabtastung Filter 3.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 1

p3708[0...n]	APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3708[0...n]	APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 2		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3709[0...n]	APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 3		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3709[0...n]	APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 3		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3711[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3712[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3713[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3714[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3721[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3722[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3723[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3724[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p3726[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
p3727[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p3728[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
p3729[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7029 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p3731[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3732[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3733[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3734[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3736[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3737[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3738[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3739[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3750[0...n]	CI: APC Beschleunigungssensor Eingang		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3751[0...n]	APC Beschleunigungssensor Hochpass Zeitkonstante		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p3760[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3760[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3761[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3761[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3765[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3765[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3766[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3766[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

r3770	CO: APC Lastgeschwindigkeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3770	CO: APC Lastdrehzahl		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3771[0...1]	CO: APC Geschwindigkeitswert		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3771[0...1]	CO: APC Drehzahlwert		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3772[0...1]	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3772[0...1]	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3773[0...1]	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3773[0...1]	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p3778[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p3778[0...n]	APC Drehzahlgrenze		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p3779[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3779[0...n]	APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3784[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung höher		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3785[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung tiefer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3800[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Aktivierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p3801[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 62	Werkseinstellung 1
p3802[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb Freigabe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r3803.0	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r3804	CO: Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	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	CO: Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	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]	Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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	CO: Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	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 - [°]

p3809[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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]	Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 1.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.20 [Hz]
r3812	CO: Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080, 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
p3813[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [°]	Max 20.00 [°]	Werkseinstellung 2.00 [°]
r3814	CO: Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p3815[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 20.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]
r3819.0...7	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Zustandswort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3820[0...n]	Reibkennlinie Wert n0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 15.00 [1/min]

p3820[0...n]	Reibkennlinie Wert v0		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1.50 [m/min]

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert n1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 30.00 [1/min]

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert v1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 3.00 [m/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert n2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 60.00 [1/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert v2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 6.00 [m/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert n3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert v3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 12.00 [m/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert n4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 150.00 [1/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert v4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 15.00 [m/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert n5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert v5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 30.00 [m/min]

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert n6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 600.00 [1/min]

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert v6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 60.00 [m/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert n7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1200.00 [1/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert v7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert n8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1500.00 [1/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert v8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 150.00 [m/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert n9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert v9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 300.00 [m/min]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert M0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert F0		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert M1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert F1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert M2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert F2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert M3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert F3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert M4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert F4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert M5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert F5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert M6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert F6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert M7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert F7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert M8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert F8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert M9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert F9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r3840.0...8	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3840.0...9	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

p3842	Reibkennlinie Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p3843[0...n]	Reibkennlinie Glättungszeit Reibmomentdifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3844[0...n]	Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p3845	Reibkennlinie Record Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p3846[0...n]	Reibkennlinie Record Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p3847[0...n]	Reibkennlinie Record Warmlaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 3600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p3860	Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 8	Werkseinstellung 1

r3861.0...7	BO: Braking Module Sperre/Quittierung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3862	Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung Verzögerungszeit		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p3863	BI: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung aktivieren		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

r3864.0...7	BO: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

p3865[0...7]	BI: Braking Module Vorwarnung I*t-Abschaltung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p3866[0...7]	BI: Braking Module Störung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p3870	Langstator Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p3871	BI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3872	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3878[0]
p3873	BI: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3874	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel Betrieb mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3879[0]
r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T 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 [°]

p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, 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

p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_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		
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
p3901[0...n]	Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung		
B_INF, B_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_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 -
r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige		
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 -
r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r3928[0...n]	Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3928[0...n]	Drehende Messung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3950	Serviceparameter		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3961	Lüfter Betriebsstundenzähler		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [h]	Max 340.28235E36 [h]	Werkseinstellung 0.000 [h]

r3974	Antriebsgerät Zustandswort		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3977	BICO Zähler Topologie		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r3978	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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r3979	BICO Zähler Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p3981	Störungen quittieren Antriebsobjekt		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
p3985	Steuerungshoheit Modus Anwahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

r3986	Parameter Anzahl		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand		
CU_I_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10800	Werkseinstellung -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10800	Werkseinstellung -

r3996[0...1]	Parameterschreiben Sperre Status		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3998	Erste Einspeisungsinbetriebnahme		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

r3998[0...n]	Erste Antriebsinbetriebnahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

r4021	Digitaleingänge Klemmenistwert		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4022.0...1	CO/BO: Digitaleingänge Status		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...3	CO/BO: TB30 Digitaleingänge Status		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...23	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...11	CO/BO: TM41 Digitaleingänge Status		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1842, 9660, 9661, 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4023.0...1	BO: Digitaleingänge Status invertiert		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...3	BO: TB30 Digitaleingänge Status invertiert		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...23	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status invertiert		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1842, 9660, 9661, 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4024	CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status		
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		
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		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p4028	TM15 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM15	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1780 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028	TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen		
TM15DI_DO	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028	TM17 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1782 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4028	TM31 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM31	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4028	TM41 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1842, 9661, 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4030	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 0		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4030	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4030	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 0		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9556 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4031	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4031	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4031	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9556 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4032	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 2		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4032	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4033	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 3		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4033	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4034	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4035	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4036	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4037	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4038	BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2201
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4038	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4038	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0		
TM41	Änderbar: U, T 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		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T 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		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	Änderbar: U, T 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	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9661
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9401
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9401
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3		
TM41	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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 Digitalausgänge Grenzstrom		
TM31	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	Digitalausgänge Status		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TB30 Digitalausgänge Status		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM15DI/DO Digitalausgänge Status		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM31 Digitalausgänge Status		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM41 Digitalausgänge Status		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4048	Digitalausgänge invertieren		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p4048	TB30 Digitalausgänge invertieren		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p4048	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren		
TM15	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren		
TM17	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM31 Digitalausgänge invertieren		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4048	TM41 Digitalausgänge invertieren		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4049	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen		
TM15	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4049	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen		
TM17	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

r4052[0...1]	CO: TB30 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [V]	- [V]	- [V]

r4052[0...1]	CO: TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4052[0]	CO: TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [V]	- [V]	- [V]

p4053[0...1]	TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TB30	Änderbar: U, T 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]
p4053[0...1]	TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TM31	Änderbar: U, T 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 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TM41	Änderbar: U, T 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]
r4055[0...1]	CO: TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TB30	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r4055[0...1]	CO: TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TM31	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r4055[0]	CO: TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TM41	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 - [%]

r4056[0...1]	TB30 Analogeingänge Typ		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
	Min 4	Max 4	

p4056[0...1]	TM31 Analogeingänge Typ		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4
	Min 0	Max 5	

r4056	TM41 Analogeingang Typ		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
	Min 4	Max 4	

p4057[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]
	Min -11.000 [V]	Max 11.000 [V]	

p4057[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
	Min -20.000	Max 20.000	

p4057[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	

p4058[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4058[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4058[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4059[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-11.000 [V]	11.000 [V]	10.000 [V]
p4059[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2		
TM31	Änderbar: U, T	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	10.000
p4059[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2		
TM41	Änderbar: U, T	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]	10.000 [V]

p4060[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4060[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4060[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4061[0...1]	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mA]	Max 20.00 [mA]	Werkseinstellung 2.00 [mA]

p4062[0...1]	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p4063[0...1]	TB30 Analogeingänge Offset		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p4063[0...1]	TM31 Analogeingänge Offset		
TM31	Änderbar: U, T 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
p4063[0]	TM41 Analogeingang Offset		
TM41	Änderbar: U, T 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]
p4066[0...1]	TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren		
TB30	Änderbar: U, T 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
p4066[0...1]	TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4066[0]	TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4067[0...1]	BI: TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T 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

p4067[0...1]	BI: TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4067[0]	BI: TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4068[0...1]	TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4068[0...1]	TM31 Analogeingänge Fenster zur Rauschunterdrückung		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4068[0]	TM41 Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4069[0...1]	BI: TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4069[0...1]	BI: TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4069[0]	BI: TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4071[0...1]	CI: TB30 Analogausgänge Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4071[0...1]	CI: TM31 Analogausgänge Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r4072[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen		
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
	- [%]	- [%]	- [%]

r4072[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen		
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
	- [%]	- [%]	- [%]

p4073[0...1]	TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p4073[0...1]	TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

r4074[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r4074[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom aktuell		
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 -

p4075[0...1]	TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren		
TB30	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4075[0...1]	TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren		
TM31	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4076[0...1]	TB30 Analogausgänge Typ		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4	Max 4	Werkseinstellung -
p4076[0...1]	TM31 Analogausgänge Typ		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4
p4077[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p4077[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p4078[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -11.000 [V]	Max 11.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
p4078[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p4079[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4079[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4080[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -11.000 [V]	Max 11.000 [V]	Werkseinstellung 10.000 [V]

p4080[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 10.000 [V]

p4082[0...1]	BI: TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T	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

p4082[0...1]	BI: TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	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

p4083[0...1]	TB30 Analogausgänge Offset		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -10.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4083[0...1]	TM31 Analogausgänge Offset		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4086	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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
p4087	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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
p4088	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T 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	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4091	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4092	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

p4093	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	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

r4094.0...23	BO: TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten intern		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p4095	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin

p4095	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4095	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4095	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4096	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p4096	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4096	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4096	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4097[0...1]	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4097[0...1]	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4097[0]	TM41 Analogeingang Simulationsmodus		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4098[0...1]	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

p4098[0...1]	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000

p4098[0]	TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p4099	Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 125.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p4099[0...2]	TB30 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TB30	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 4000.00 [µs]

p4099	TM15 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM15	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1780
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 31.25 [µs]	Max 500.00 [µs]	Werkseinstellung 125.00 [µs]

p4099	TM15DI/DO Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM15DI_DO	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1781, 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]
p4099	TM17 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM17	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: 1782 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 125.00 [µs]
p4099[0...2]	TM31 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM31	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: 1840, 9550 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4000.00 [µs]
p4099[0...3]	TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM41	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: 1842, 9660 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 0.00 [µs] [3] 125.00 [µs]
p4100	Spindel Zusatztemperatur Sensortyp		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4100[0...3]	TM120 Temperatursensurwertung Sensortyp		
TM120	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p4100[0...11]	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	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
r4101[0...3]	TM120 Sensorwiderstand		
TM120	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r4101[0...11]	TM150 Sensorwiderstand		
TM150	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r4101	TM31 Sensorwiderstand		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
p4102[0...1]	Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/Warnschwelle		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -300.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max 9999.0 [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 120.0 [°C] [1] 155.0 [°C]

p4102[0...7]	TM120 Störschwelle/Warnschwelle		
TM120	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -48 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung 251 [°C]

p4102[0...23]	TM150 Störschwelle/Warnschwelle		
TM150	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -99 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung 251 [°C]

p4102[0...1]	TM31 Störschwelle/Warnschwelle		
TM31	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9576
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -48 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung [0] 100 [°C] [1] 120 [°C]

p4103	Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p4103[0...3]	TM120 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit		
TM120	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]

p4103[0...11]	TM150 Verzögerungszeit		
TM150	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 600.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]

p4103	TM31	TM31	TM31	TM31	TM31
		Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9576	
		P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min 0.000 [ms]	Max 600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]	
r4104.0...2	SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	BO: Spindel Zusatztemperatur Status			
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...7	TM120	BO: TM120	TM120	TM120	TM120
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...23	TM150	BO: TM150	TM150	TM150	TM150
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...1	TM31	BO: TM31	TM31	TM31	TM31
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9576	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4105	SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	CO: Spindel Zusatztemperatur Istwert			
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1	
		Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]	

r4105[0...3]	CO: TM120 Temperaturistwert		
TM120	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]	CO: TM150 Temperaturistwert		
TM150	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]

r4105	CO: TM31 Temperaturistwert		
TM31	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r4107	Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	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 Klemmenblock Messmethode		
TM150	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 Leitungswiderstand Messung		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p4110[0...11] TM150	TM150 Leitungswiderstand 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 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 Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r4113[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r4114[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

p4117[0...2]	TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung		
TM150	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4118[0...11]	TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [K]	Max 50 [K]	Werkseinstellung 5 [K]

p4119[0...11]	TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4120	TM150 Temperaturfilter Zeitkonstante		
TM150	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

p4121	TM150 Filter Netznennfrequenz		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4154	TM41 Diagnose Drehzahlollwert ungefiltert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r4155	TM41 Diagnose Drehzahlswert		
TM41	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 Systemzeit zur Synchronisierung		
TM15	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 Systemzeit zur Synchronisierung		
TM17	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 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 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 -
r4204	TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 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 -
r4205	TM15 Ansteuerung Digitalausgang 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 -

r4211	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 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 -

r4211	TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4212	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 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	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	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	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	Änderbar: U, 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
p4222	TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 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	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	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	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	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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4252	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4253	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4253	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4254	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4254	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4255	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4255	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4256	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4256	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4257	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4257	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4258	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4258	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4259	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4259	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4260	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4260	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4261	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4261	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4262	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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	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	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	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	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	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	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	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	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	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	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	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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4271	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4272	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4273	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 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
	-	-	-

r4301	TM15 Modulsynchronisation		
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	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	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4304	TM17 Status Digitaleingang 0 ... 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 -

r4305	TM15 Status Digitaleingang 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 -

r4311	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 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 -

r4311	TM17 Flankenstatus Digitaleingang 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	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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4313	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 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
	-	-	-

r4350	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4350	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4351	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4351	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4352	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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	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	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	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	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	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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4355	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4356	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4356	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4357	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4357	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4358	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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	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	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	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	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	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	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4361	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4362	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4362	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4363	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4363	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4364	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4364	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4365	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4365	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4366	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4367	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4368	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4369	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

r4370	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4371	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4372	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4373	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 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
	-	-	-

p4400	TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4401	TM41 Gebernachbildung Modus		
TM41	Änderbar: U, T	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		
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		
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 Regloptionen		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0001 bin
p4408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16384	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender Geber		
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
r4419	TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p4420	CI: TM41 Gebernachbildung Lagesollwert		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4421	TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -10.00	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00

p4422	TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung		
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 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4423	TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption		
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 0	Max 2000	Werkseinstellung 4

p4426	TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16384	Werkseinstellung 0

r4427	TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4601[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4602[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4603[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4610[0...n]	Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4611[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4612[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4613[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

r4620[0...3]	Motortemperatur gemessen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r4640[0...95]	Geber Diagnose Zustandsmaschine		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p4650	Geber Funktionsreserve Komponentennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r4651[0...3]	Geber Funktionsreserve		
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: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]

p4652	XIST1_ERW Reset Modus		
ENC, ENC_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4652[0...2]	XIST1_ERW Reset Modus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r4653	CO: XIST1_ERW Istwert		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4653[0...2]	CO: XIST1_ERW Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4654.0	CO/BO: XIST1_ERW Status		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4654.0...16	CO/BO: XIST1_ERW Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4655	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4655[0...2]	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4660	Sensor Module Filterbandbreite		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [kHz]

p4660[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [kHz]

r4661	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kHz]

r4661[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kHz]

p4662[0...n]	Geber Kennlinientyp		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4663[0...n]	Geber Kennlinie K0		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4664[0...n]	Geber Kennlinie K1		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4665[0...n]	Geber Kennlinie K2		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4666[0...n]	Geber Kennlinie K3		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4670[0...n]	Analogsensor Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4671[0...n]	Analogsensor Eingang		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p4672[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]

p4673[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]

p4674[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]

p4675[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]

p4676[0...n]	Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p4677[0...n]	Analogsensor LVDT Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p4678[0...n]	Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]

p4679[0...n]	Analogsensor LVDT Phase		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -360.00 [°]	Max 360.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p4680[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 4

p4681[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 positiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 2

p4682[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 negativ		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1001	Max 0	Werkseinstellung -1001

p4683[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle positiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100000	Werkseinstellung 0

p4684[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle negativ		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100001	Max 0	Werkseinstellung -100001

p4685[0...n]	Drehzahlwert Mittelwertbildung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 20	Werkseinstellung 0

p4686[0...n]	Nullmarke Mindestlänge		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 1

p4688	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

r4689	CO: Rechteckgeber Diagnose		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4690	SMI-Ersatzteilfall Komponentenummer		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	399	0
p4691	SMI-Ersatzteilfall Daten sichern/einspielen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 39	Werkseinstellung 0
p4692	SMI-Ersatzteilfall Daten von allen SMI sichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 29	Werkseinstellung 0
p4693[0...1]	SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Verzeichnis		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0
r4694[0...19]	SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Motor-Bestellnummer		
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: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4700[0...1]	Trace Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p4701	Messfunktion Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r4705[0...1]	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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung -
r4706	Messfunktion 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung -
p4707	Messfunktion Konfiguration		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4708[0...1]	Trace Speicherplatz 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4709[0...1]	Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4710[0...1]	Trace Triggerbedingung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 7	Werkseinstellung 2

p4711[0...5]	Trace Triggersignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4712[0...1]	Trace Triggerschwelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4713[0...1]	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4714[0...1]	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4715[0...1]	Trace Bitmaskentrigger Bitmaske		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4716[0...1]	Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4717	Messfunktion Mittelungen Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p4718	Messfunktion Einschwingperioden Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

r4719[0...1]	Trace Triggerindex		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4720[0...1]	Trace Aufzeichnungstakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.000 [ms]	Max 60000.000 [ms]	Werkseinstellung 1.000 [ms]

p4721[0...1]	Trace Aufzeichnungsdauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.000 [ms]	Max 3600000.000 [ms]	Werkseinstellung 1000.000 [ms]

p4722[0...1]	Trace Triggerverzögerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -3600000.000 [ms]	Max 3600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]

p4723[0...1]	Trace Zeitscheibentakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.03125 [ms]	Max 4.00000 [ms]	Werkseinstellung 0.12500 [ms]
p4724[0...1]	Trace Mittelung in Zeitbereich		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 0001 bin	Werkseinstellung 0000 bin
r4725[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4726[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4727[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4728[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4729[0...1]	Trace Anzahl aufgezeichneter 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4730[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4731[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4732[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4733[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 3			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4734[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 4			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4735[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 5			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4736[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 6			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4737[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 7			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r4740[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4741[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4742[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4743[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4744[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4745[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4746[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4747[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4750[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4751[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4752[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4753[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4754[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4755[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4756[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4757[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt

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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4760[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4761[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4762[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4763[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4764[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4765[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4766[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4767[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4770[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4771[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4772[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4773[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4774[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4775[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4776[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4777[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4780[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 0

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4781[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 1

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4782[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 2

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4783[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 3			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4784[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 4			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4785[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 5			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4786[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 6			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4787[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 7			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4789[0...1]	Trace Physikalische Adresse Triggersignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r4790[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4791[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4792[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4793[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4795	Trace Speicherbank Umschaltung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 500	Werkseinstellung 0

r4799	Trace Speicherplatz 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4800	Funktionsgenerator Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r4805	Funktionsgenerator 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -

r4806.0	BO: Funktionsgenerator 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4810	Funktionsgenerator Betriebsart		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p4812	Funktionsgenerator Physikalische Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4813	Funktionsgenerator Physikalische Adresse Referenzwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1.00	Max 1000000.00	Werkseinstellung 1.00

p4815[0...2]	Funktionsgenerator Antriebsnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p4816	Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

r4817	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4818	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p4819	BI: Funktionsgenerator Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p4820	Funktionsgenerator Signalform		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 5	Werkseinstellung 1

p4821	Funktionsgenerator Periodendauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]

p4822	Funktionsgenerator Pulsbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p4823	Funktionsgenerator Bandbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.0025 [Hz]	Max 16000.0000 [Hz]	Werkseinstellung 4000.0000 [Hz]

p4824	Funktionsgenerator Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]

p4825	Funktionsgenerator 2. Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 7.00 [%]

p4826	Funktionsgenerator Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p4827	Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 32.00 [ms]

p4828	Funktionsgenerator Begrenzung unten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -10000.00 [%]	Max 0.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]

p4829	Funktionsgenerator Begrenzung oben		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4830	Funktionsgenerator Zeitscheibentakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.03125 [ms]	Max 2.00000 [ms]	Werkseinstellung 0.12500 [ms]

p4831	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00000 [%]	Max 200.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p4832[0...2]	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p4833[0...2]	Funktionsgenerator Offset Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

r4834[0...4]	CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion Ausgangssignal		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p4835[0...4]	Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00000 [%]	Max 200.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

r4899	Zustandswort Ablaufsteuerung		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4950		OA-Applikation Anzahl	
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	10	-

r4951		OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge	
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	90	-

r4951		OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge	
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	90	-

r4952	OA-Applikation GUID Gesamtlänge			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	180	-	

r4952	OA-Applikation GUID Gesamtlänge			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	180	-	

r4955[0...n]	OA-Applikation Bezeichner			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4951 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	

r4955[0...n]	OA-Applikation Bezeichner		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4951 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4956[0...n]	OA-Applikation Aktivierung		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4956[0...n]	OA-Applikation Aktivierung		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4957[0...n] OA-Applikation Version			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	4294967295	-	

r4957[0...n] OA-Applikation Version			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	Max	Werkseinstellung	
0	4294967295	-	

r4958[0...n] OA-Applikation Schnittstellenversion			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-	

r4958[0...n]	OA-Applikation Schnittstellenversion		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4959[0...n]	OA-Applikation GUID		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4959[0...n]	OA-Applikation GUID		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4960[0...n] OA-Applikation GUID Antriebsobjekt			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4960[0...n] OA-Applikation GUID Antriebsobjekt			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4961[0...n] OA-Applikation Logbuch Modulwahl			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p4961[0...n]	OA-Applikation Logbuch Modulwahl		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r4975	OA-Applikation ungültig Anzahl		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4976	OA-Applikation ungültig Bezeichner Gesamtlänge		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4978[0...n]	OA-Applikation ungültig Bezeichner		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4976 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4979[0...n]	OA-Applikation ungültig 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4975 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5000	CO: Spindel Eigenschaften/Status		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5005	Spindel Dateisystem Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 53	Werkseinstellung 0

r5012	Spindel Sensor Module Eigenschaften		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p5016	Spindel Inbetriebnahme freischalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p5019	Spindel Passwort		
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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5020	Spindel Hersteller		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 48	Werkseinstellung -

r5021[0...18]	Spindel Bestellnummer		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5022[0...15]	Spindel Seriennummer		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5032	Spindel Maximaldrehzahl		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (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		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [mV]	Max 1000.0 [mV]	Werkseinstellung 0.0 [mV]

p5041[0...5]	Spindel Spannungsschwellwerte		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [mV]	Max 340.28235E36 [mV]	Werkseinstellung 0.0 [mV]

p5042[0...1]	Spindel Transitionszeiten		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [µs]	Max 340.28235E36 [µs]	Werkseinstellung 0.0 [µs]

p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 65535.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 65535.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

r5044	Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r5044	Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r5170[0...5]	HF Phasenstrom Istwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5171	CO: HF Dämpfungsspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r5172[0...3]	CO: HF Temperaturen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r5173	CO: HF Damping Module Überlast I2t		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p5174	HF Steuerwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
r5175[0...1]	HF Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5250[0...n]	Rastmomentkompensation aktivieren		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p5251	Rastmomentkompensation Lernen aktivieren		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p5252	Rastmomentkompensation Tabellenlänge		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6	Max 12	Werkseinstellung 10

p5253	Rastmomentkompensation Periodizität Faktor		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000	Max 32768.00000	Werkseinstellung 1.00000

r5254[0...3]	Rastmomentkompensation Diagnose		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

p5260[0...4095]	Rastmomentkompensation Kraft-Tabelle		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.000 [N]	Max 1000000.000 [N]	Werkseinstellung 0.000 [N]

p5260[0...4095] Rastmomentkompensation Momenten-Tabelle			
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.000 [Nm]	Max 1000000.000 [Nm]	Werkseinstellung 0.000 [Nm]
p5401 BI: Netzstatikregelung Aktivierung			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r5402.0...5 CO/BO: Netzstatikregelung Zustandswort			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5403[0...1] CI: Netzstatikregelung Strom Signalquelle			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 3467[0] [1] 3467[1]
p5404[0...1] CI: Netzstatikregelung Spannung Signalquelle			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 3468[0] [1] 3468[1]
p5405 Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauffrequenz			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 30.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p5406[0...1]	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 5582[0]
p5406[0...1]	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg), A_INF_840 (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0
p5407	Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]
p5408	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung dynamisch		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p5409	Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]

r5410	Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r5411[0...1]	Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
r5412	Netzstatikregelung Netzwinkel		
A_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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T 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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T 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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T 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		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 5582[1]

p5416[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg), A_INF_840 (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0

p5417	Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]

p5418	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung dynamisch		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p5419	Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]

r5420	Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r5421[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
r5422[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindleistung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kvar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_12 Normierung: - Max - [kvar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kvar]
p5423 A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -10.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000 [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [mH]
p5424 A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p5425[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	CI: Netzstatikregelung Spannungsregelung Signalquelle 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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p5427	Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 500.0 [ms]

p5428[0...3]	Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung [0] 20.00 [%] [1] 0.00 [%] [2] 90.00 [%] [3] 2.00 [%]

r5429	Netzstatikregelung Spannungsregelung Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p5430	Aussteuergradregler Sollwert		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 110.0 [%]	Werkseinstellung 94.0 [%]

p5431	Aussteuergradregler Dynamik		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 10.0 [ms]
p5432[0...1] Aussteuergradregler Begrenzung Ausgangsspannung			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.0 [V]	Max 200.0 [V]	Werkseinstellung [0] 100.0 [V] [1] -100.0 [V]
r5433 CO: Aussteuergradregler Ausgang			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p5434 Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Hz]	Max 1.000 [Hz]	Werkseinstellung 0.500 [Hz]
p5435 Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 1.000
p5436 Gleichanteilsregler P-Verstärkung			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ohm]	Max 10.000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.020 [Ohm]

p5437	Gleichanteilsregler Integrationszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 100.000 [s]	Werkseinstellung 3.500 [s]

p5440	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p5441[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 10000.00	Werkseinstellung 120.00

p5442[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Mittenfrequenz		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 1000.00 [Hz]	Werkseinstellung 300.00 [Hz]

p5443	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung gesamt		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00

r5444[0...1]	Netzstatikregelung Netzspannung Betrag		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5445[0...1] Netzstatikregelung Netzspannung Alpha-/Beta-Komponente			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r5446[0...1] Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-Komponente			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r5447 CO: Netzstatikregelung Netzstrom Betrag			
A_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: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r5448[0...1] Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta-Komponente			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
r5449[0...1] Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-Komponente			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
p5451 BI: Stromhystereseregler Betriebsart			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, 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

r5452.0...3	CO/BO: Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswort		
A_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 -

p5453[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Grenze		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T 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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, 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 [%]

p5455[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, 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 [%]

p5456[0...2]	Stromhystereseregler Konfiguration		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T 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		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 50.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p5458[0...1]	Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 3.000 [s]	Werkseinstellung [0] 1.000 [s] [1] 1.000 [s]
p5459[0...3]	Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswechsel		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung [0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 70.0 [%] [3] 75.0 [%]
p5460[0...n]	VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
r5461[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5462[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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]

r5464[0...n]	CO: VSM2 Temperatúrauswertung Status		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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 Temperatúrauswertung Sensortyp		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r5466[0...n]	CO: VSM2 Temperatur KTY		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [°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 Abschaltschwelle		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [°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		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [K]	Max 50.00 [K]	Werkseinstellung 3.00 [K]
p5470[0...n]	VSM2 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]
r5471[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5472[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5473[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r5474[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p5478[0...1]	Netzstatikregelung Stromgrenzen		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 123.0 [%]	Werkseinstellung [0] 90.0 [%] [1] 123.0 [%]

r5479[0...4]	Netzstatikregelung Strom zulässig		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p5480	Magnetisierung Trafo Modus		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 102	Werkseinstellung 0

p5481[0...2]	Magnetisierung Trafo Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [s]	Max 100.00 [s]	Werkseinstellung [0] 2.00 [s] [1] 1.00 [s] [2] 1.00 [s]

r5482	Netz Synchronisierung Zustand		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 207	Werkseinstellung -

p5483	BI: Netz Leistungsschalter Freigabe		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p5484[0...2]	Magnetisierung Trafo Reglerdynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 50.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 100.00 [ms]
p5485[0...1]	Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990, 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [V]	Max 300.0 [V]	Werkseinstellung [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]
p5486[0...1]	Trafo Bemessungsspannung primär		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Veff]	Max 63000.00 [Veff]	Werkseinstellung 400.00 [Veff]
p5487[0...3]	CI: Trafo Primärspannung Signalquelle		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 5461[0] [1] 5462[0] [2] 0 [3] 0

r5488[0...5]	CO: Trafo Sekundärspannung transformiert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r5489	Trafo Streuinduktivität identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.100 [mH]

r5491	Trafo Hauptinduktivität identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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]

p5492	Trafo Hauptinduktivität		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.10 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 250.00 [mH]

r5493.0...1	CO/BO: Netz Leistungsschalter Ansteuersignale		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	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	Magnetisierung Skalierungswerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 90.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.0 [%]
r5497[0...1]	CO: Trafo Sekundärstrom		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	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]
r5498[0...2]	CO: Trafo Sekundärspannung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (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]
r5499.0...6	CO/BO: Netz Synchronisierung Statuswort		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p5500	Dynamische Netzstützung Konfiguration		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7996, 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 1000 bin
p5501	BI: Dynamische Netzstützung Aktivierung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	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

r5502.0...4	CO/BO: Dynamische Netzstützung Zustandswort		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5503[0...1]	CI: Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 3467[0] [1] 3467[1]

p5504[0...1]	CI: Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle		
A_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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 10.0 [%] [1] 50.0 [%] [2] 10.0 [%] [3] 50.0 [%]

p5506[0...3]	Dynamische Netzstützung Kennlinie Blindstromsollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 20.0 [%] [1] 100.0 [%] [2] 20.0 [%] [3] 100.0 [%]

p5507[0...3]	Dynamische Netzstützung Zeiten		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7998, 7999
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 500.00 [ms] [1] 2.00 [ms] [2] 20.00 [ms] [3] 4.00 [ms]
p5508[0...1]	Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997
	P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200 [V]	Max 0 [V]	Werkseinstellung [0] -50 [V] [1] 0 [V]
p5509[0...11]	Dynamische Netzstützung Skalierungswerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7997
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung [0] 40.00 [%] [1] 40.00 [%] [2] 4.00 [%] [3] 1.00 [%] [4] 100.00 [%] [5] 100.00 [%] [6] 1.00 [%] [7] 100.00 [%] [8] 100.00 [%] [9] 10.00 [%] [10] 5.00 [%] [11] 100.00 [%]
r5510[0...7]	CO: Dynamische Netzstützung Ausgang		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r5511[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Amplitude		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5512[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7999 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r5513[0...3]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/Gegensystem		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r5514[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/Beta		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r5515[0...1]	Dynamische Netzstützung Anzeige Wirkleistung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r5516[0...1]	Dynamische Netzstützung Anzeige Blindleistung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_12 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kvar]	Max - [kvar]	Werkseinstellung - [kvar]

p5518	CI: Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel Signalquelle		
A_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

p5519	CI: Dynamische Netzstützung Netzfrequenz Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r5522.0...3	CO/BO: Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswort		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p5528[0...1]	Dynamische Netzstützung Mindestzeit Betriebszustand		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [s]	3.000 [s]	[0] 1.000 [s] [1] 2.000 [s]

p5529[0...3]	Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswechsel		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	200.0 [%]	[0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 65.0 [%] [3] 70.0 [%]

p5540	Netzüberwachung Konfiguration		
A_INF (Dyn Netzstützung)	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 0010 0000 0011 bin

p5541	BI: Netzüberwachung Aktivierung		
A_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		
A_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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 120.0 [%]	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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3.0 [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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 300000.00 [ms]	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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Hz]	Max 1.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.10 [Hz]

p5548[0]	Netzüberwachung Verstärkungen		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0	Max 10.0	Werkseinstellung 0.1

p5550[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Spannungskennlinie		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung [0] 120.0 [%] [1] 80.0 [%] [2] 5.0 [%]

p5551[0...9]	Netzüberwachung HVRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 0.00 [s]	Max 1000.00 [s]	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] A_INF (Dyn Netzstützung)	Netzüberwachung HVRT Spannungswerte Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 101.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 150.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 110.0 [%]
--	--	---	---

p5553[0...9] A_INF (Dyn Netzstützung)	Netzüberwachung LVRT Zeitwerte Änderbar: U, 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: - 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] A_INF (Dyn Netzstützung)	Netzüberwachung LVRT Spannungswerte Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 99.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 90.0 [%]
--	--	--	--

p5555[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Frequenzkennlinie		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.0 [Hz]	Max 20.0 [Hz]	Werkseinstellung [0] 0.5 [Hz] [1] -0.7 [Hz] [2] 0.2 [Hz]

p5556[0...9]	Netzüberwachung HFRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 1000.00 [s]	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		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Hz]	Max 20.0 [Hz]	Werkseinstellung 1.5 [Hz]

p5558[0...9]	Netzüberwachung LFRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	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			
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.0 [Hz]	Max 0.0 [Hz]	Werkseinstellung -2.5 [Hz]
p5571 BI: Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 5499.5
r5572.0...3 CO/BO: Netz PLL2 Statuswort			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5574[0...1] CI: Netz PLL2 Spannung Signalquelle			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 5488[3] [1] 5488[4]

p5580	Inselnetz Schwarzstart Modus		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p5581[0...8]	Inselnetz Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [s]	Max 100.00 [s]	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]

r5582[0...1]	CO: Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p5583[0...2]	BI: Inselnetz Synchronisierung Signalquellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0 [2] 0

p5584[0...2]	Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 100.00 [ms] [1] 100.00 [ms] [2] 100.00 [ms]
--	-------------------------	----------------------------	--

p5585[0...1]	Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [V]	Max 300.0 [V]	Werkseinstellung [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]

p5586[0...6]	Inselnetz Skalierungswerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung [0] 3.0 [%] [1] 0.5 [%] [2] 1.0 [%] [3] 1.0 [%] [4] 4.0 [%] [5] 0.4 [%] [6] 2.0 [%]

r5600	Pe Energiesparmodus ID		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

p5602[0...1]	Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 300000 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung [0] 300000 [ms] [1] 480000 [ms]

p5606[0...1]	Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 4294967295 [ms]

p5611	Pe Energiesparen Eigenschaften generell		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p5612[0...1]	Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0110 bin [1] 0000 bin

r5613.0...1	CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r6311[0...1]	CO: Netz PLL2 Frequenz		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r6313	CO: Netz PLL2 Spannung geglättet		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8026 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r6314	CO: Netz PLL2 Phasenwinkel		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r6316	CO: Netz PLL2 Netzwinkel gemessen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

p6397	Motormodul Phasenverschiebung Zweites System		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p6420[0...1]	Trafo Phasenverschiebung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 179.90 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p6421[0...1]	Trafo Verstärkungsanpassung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.000 [%]	Max 200.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

p6422	Inselnetz Schwarzstart Orientierung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p6423	Netz PLL2 Dynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.000 [%]	Max 500.000 [%]	Werkseinstellung 20.000 [%]

p6425	Netz PLL2 Spannung Glättungszeit		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [ms]	Max 5000.000 [ms]	Werkseinstellung 100.000 [ms]

r6440	Trafo Phasenverschiebung identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r6441	Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r7000	Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7001[0...n]		Par_schaltg Freigabe Leistungsteile	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

r7002[0...n]		Par_schaltg Status Leistungsteile	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

p7003		Par_schaltg Wicklungssystem	
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: C2(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p7010		Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 20 [%]

p7011	Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie Warnschwelle		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 10 [%]
p7015	Par_schaltg Haltebremse Leistungsteildatensatz		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
r7020[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r7021[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7022[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7025	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7026	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7027	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7030[0...n]	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r7031	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung maximal		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p7035	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p7035[0...n]	Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p7036	Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler Proportionalverstärkung		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00000 [%]	Max 1000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]
p7036[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Proportionalverstärkung			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 200.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
p7037 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p7037[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.0	Max 1000.0	Werkseinstellung 4.0
p7038 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p7038[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 50 [%]

p7040[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p7042[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p7044[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
r7050[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7051[0...n]		Par_schaltg Kreisstrom Phase V	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7052[0...n]		Par_schaltg Kreisstrom Phase W	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7100[0...99]		Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7101[0...99]		Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7102[0...99] Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7103[0...99] Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7200[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r7201[0...n]	CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Wechselrichter		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7202[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Sperrschicht		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7203[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Gleichrichter		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7204[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7205[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7206[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7207[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r7208[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r7209[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 4		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7210[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
----------------------	----------------------	-----------------------------------

r7211[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 6		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
----------------------	----------------------	-----------------------------------

r7212[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
----------------------	----------------------	-----------------------------------

r7213[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7214[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7215[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7216[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7217[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 4		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7218[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7219[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 6		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7220[0...n]	Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch zulässig		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7220[0...n]	CO: Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7221[0...n]	Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch zulässig		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7222[0...n]	CO: Par_schaltg Stromistwert Betrag		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7223[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7224[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7225[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7226[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7227[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7228[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7229[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V, W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7230[0...n]	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7240[0...n]	Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7250[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r7251[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7252[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r7300[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r7301[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r7305[0...n]	Par_schaltg VSM Temperatúrauswertung Status		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7306[0...n]	CO: Par_schaltg VSM Temperatur KTY		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7310[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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]

r7315[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (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		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µF]	Max - [µF]	Werkseinstellung - [µF]
r7758[0...19]	KHP Control Unit Seriennummer		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p7759[0...19]	KHP Control Unit Soll-Seriennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7760	Schreibschutz/Know-how-Schutz Status		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p7761	Schreibschutz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p7762	Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem Zugriffsverhalten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p7763	KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 500	Werkseinstellung 1

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK_ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung [0] 7766 [1...499] 0

p7765	KHP Speicherkarte Kopierschutz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
p7766[0...29]	KHP Passwort Eingabe		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7767[0...29]	KHP Passwort neu		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7768[0...29]	KHP Passwort Bestätigung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7769[0...20]	KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p7770	NVRAM Aktion		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p7775	NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 17	Werkseinstellung 0

p7788	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Toleranzfenster		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1000	Werkseinstellung 10

p7789	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Störschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 1

p7820	DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7821	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7822	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r7823	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7825[0...6]	DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7826	Firmware-Update automatisch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r7827	Firmware-Update Fortschrittsanzeige		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p7828[0...1]	Firmware-Download Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0

p7829	Firmware-Download aktivieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 999	Werkseinstellung 0

p7830	Diagnose Telegramm Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r7831[0...15]	Telegramm Diagnose Signale		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15157	Werkseinstellung -

r7832[0...15]	Telegramm Diagnose Zahlenformat		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 14	Werkseinstellung -

r7833[0...15]	Telegramm Diagnose Unsigned		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7834[0...15]	Telegramm Diagnose Signed		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7835[0...15]	Telegramm Diagnose Real		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7836[0...15]	Telegramm Diagnose Einheit			
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min -1	Max 147	Werkseinstellung -	
r7843[0...20]	Speicherkarte Seriennummer			
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r7844[0...2]	Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version			
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r7850[0...23]	Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min -32786	Max 32767	Werkseinstellung -	
p7852	Anzahl Indizes für r7853			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min 1	Max 200	Werkseinstellung 1	

r7853[0...n]	Komponente vorhanden/nicht 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7852 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF hex	Werkseinstellung -
p7857	Teilhochlauf Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DL_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p7859[0...199]	Komponentennummer global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -32786	Max 32767	Werkseinstellung 0
r7867	Zustands-/Konfigurationsänderungen 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7868[0...24]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7869[0...24]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7870[0...7]	Konfigurationsänderungen 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
CU_LINK, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7872[0...3]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p7900[0...23]	Antriebsobjekte Priorität		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

r7901[0...43]	Abtastzeiten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]
r7903	Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8500[0...7]	BI: Eingangssignal bitweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8500[0...7]	BI: Datentransfer bitweise 0 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8501[0...21]	BI: Eingangssignal bitweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden		
CU_LINK	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2211
	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

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden		
CU_NX_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2211
	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

p8502	CI: Eingangssignal wortweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8502	CI: Datentransfer wortweise 0 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8503	CI: Eingangssignal wortweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8503	CI: Datentransfer wortweise 1 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8504	CI: Eingangssignal wortweise 2		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8504	CI: Datentransfer wortweise 2 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8505	CI: Eingangssignal wortweise 3		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8505	CI: Datentransfer wortweise 3 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r8510.0...7	BO: Ausgangssignal bitweise 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8510.0...7	BO: Datentransfer bitweise 0 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8511.0...21	BO: Ausgangssignal bitweise 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8511.0...21	BO: Datentransfer bitweise 1 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8512	CO: Ausgangssignal wortweise 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8512	CO: Datentransfer wortweise 0 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8513	CO: Ausgangssignal wortweise 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8513	CO: Datentransfer wortweise 1 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8514	CO: Ausgangssignal wortweise 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8514	CO: Datentransfer wortweise 2 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8515	CO: Ausgangssignal wortweise 3		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r8515	CO: Datentransfer wortweise 3 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8520[0...3]	Datentransfer wortweise Skalierung		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00010	Max 10000.00000	Werkseinstellung 1.00000
p8550	AOP LOCAL/REMOTE		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 1001 bin
r8570[0...39]	Makro Antriebsobjekt		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8571[0...39]	Makro Binektoreingänge (BI)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8572[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8573[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8585	Makro Ausführung aktuell		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8600	CAN Device Type		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8601	CAN Error Register		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8602	CAN SYNC-Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0080 hex
p8603	CAN COB-ID Emergency Message		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8604[0...1]	CAN Node Guarding		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p8606	CAN Producer Heartbeat Time		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

r8607[0...3]	CAN Identity Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8608[0...1]	CAN Clear Bus Off Error		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p8609[0...1]	CAN Error Behaviour		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
r8610[0...1]	CAN First Server SDO		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8611[0...82]	CAN Pre-defined Error Field		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF 1000 hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8620	CAN Node-ID		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 127	Werkseinstellung 126

r8621	CAN Node-ID wirksam		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8622	CAN Bitrate		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 6
p8623[0...7]	CAN Bit Timing selection		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 000F 7FFF hex	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		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p8641	CAN Abort Connection Option Code		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 3

r8680[0...36]			
CAN Diagnosis Hardware			
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			
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			
CAN NMT Zustände			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T 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			
CAN RPDO Überwachungszeit			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T 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]			
CAN Receive PDO 1			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	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]			
CAN Receive PDO 2			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
------------------------	-----------------------------	--

p8702[0...1] CAN Receive PDO 3

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204, 9206
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204, 9206
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8706[0...1]	CAN Receive PDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

p8707[0...1]	CAN Receive PDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

p8710[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8711[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8712[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8713[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8714[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 5			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8715[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 6			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8716[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 7			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8717[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 8			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8720[0...4]	CAN Transmit PDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8721[0...4]	CAN Transmit PDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8722[0...4]	CAN Transmit PDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8723[0...4]	CAN Transmit PDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8724[0...4]	CAN Transmit PDO 5		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
p8725[0...4]	CAN Transmit PDO 6		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
p8726[0...4]	CAN Transmit PDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
p8727[0...4]	CAN Transmit PDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8730[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8731[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8732[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8733[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8734[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 5		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8735[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 6		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8736[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8737[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8740[0...23]	CAN Kanalaufteilung		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p8741	CAN PDO Konfiguration Bestätigung		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r8742	CAN Anzahl freier RPDO-Kanäle		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8743[0...7]	CAN Zuweisung Antrieb/Drive-ID		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8744	CAN PDO Mapping Konfiguration		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C2, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9204, 9206, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

r8750[0...15]	CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8751[0...15]	CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8760[0...14]	CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8761[0...14]	CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8784	CO: CAN Statuswort		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8785	BI: CAN Statuswort Bit 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8786	BI: CAN Statuswort Bit 14		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8787	BI: CAN Statuswort Bit 15		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8790	CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r8795	CAN Steuerwort		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8796	CAN Target Velocity		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8797	CAN Target Torque		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8798[0...1]	CAN Drehzahlumrechnungsfaktor		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4294967295	Werkseinstellung 1

p8811	SINAMICS Link Projekt Auswahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 16	Max 64	Werkseinstellung 64

p8812[0...1]	SINAMICS Link Einstellungen		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2000	Werkseinstellung [0] 1 [1] 2000

p8815[0...1]	IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p8829	CBE20 Remote Controller Anzahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p8835	CBE20 Firmware Auswahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 99	Werkseinstellung 1
p8836	SINAMICS Link Adresse		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 64	Werkseinstellung 0
p8837	IF2 STW1.10 = 0 Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2
p8839[0...1]	PZD Interface Hardware-Zuordnung		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
p8840	COMM BOARD Überwachungszeit		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535000 [ms]	Werkseinstellung 20 [ms]

p8841[0...239]	COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p8842	COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r8843.0...2	BO: 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8844	IF2 Störverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 100 [s]	Werkseinstellung 0 [s]

p8848	IF2 PZD Abtastzeit		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 16.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]

r8849[0...139]	COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...9]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...3]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...4]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r8850[0...31]	CO: IF2 PZD empfangen 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, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p8851[0...9]	CI: IF2 PZD senden Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T 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...24]	CI: IF2 PZD senden Wort		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T 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]	CI: IF2 PZD senden Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T 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...27]	CI: IF2 PZD senden Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T 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...4]	CI: IF2 PZD senden Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8851[0...31]	CI: IF2 PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r8853[0...9]	IF2 Diagnose PZD senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...24]	IF2 Diagnose PZD senden		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...11]	IF2 Diagnose PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...27]	IF2 Diagnose PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8853[0...4]	IF2 Diagnose PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8853[0...31]	IF2 Diagnose PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8854	COMM BOARD Zustand		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	-
r8858[0...39]	COMM BOARD Diagnosekanal lesen		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8859[0...7]	COMM BOARD Identifikationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...2]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...18]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...30]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8861[0...10]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8861[0...26]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T 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]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T 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...10]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	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...26]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	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...30]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8867[0...1] IF2 PZD maximal verschaltet			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8870[0...15] SINAMICS Link Telegrammwort PZD empfangen			
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p8871[0...15]		SINAMICS Link Telegrammwort PZD senden	
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p8872[0...15]		SINAMICS Link Adresse PZD empfangen	
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 64	Werkseinstellung 0

r8874[0...9]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...3]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...4]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...31]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8875[0...9]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, 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...19]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
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 -

r8875[0...3]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
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...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
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		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...24]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...11]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...27]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8880[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p8881[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p8882[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p8883[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p8884[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p8888[0...4]	IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

r8889[0...4]	CO: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8890.0...15	BO: IF2 PZD1 empfangen bitweise		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8891.0...15	BO: IF2 PZD2 empfangen bitweise		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8892.0...15 BO: IF2 PZD3 empfangen bitweise			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-

r8893.0...15 BO: IF2 PZD4 empfangen bitweise			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-

r8894.0...15 BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-

r8895.0...15 BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-

p8898[0...1]	IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0000 0000 0000 0000 bin	

p8899[0...1]	CI: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p8900[0...239]	IE Name of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-	

p8901[0...3]	IE IP Address of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	255	0	

p8902[0...3]	IE Default Gateway of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	0
p8903[0...3]	IE Subnet Mask of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8904	IE DHCP Mode		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p8905	IE Schnittstellen-Konfiguration		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p8908	FTP aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r8909	PN Device ID		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8910[0...239]	IE Name of Station active		
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 -

r8911[0...3]	IE IP Address of Station active		
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 -

r8912[0...3]	IE Default Gateway of Station active		
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 -

r8913[0...3]	IE Subnet Mask of Station active		
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 -

r8914	IE DHCP Mode of Station active		
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 -

r8915[0...5]	IE MAC Address of Station		
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 -

p8920[0...239]	PN Name of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8921[0...3]	PN IP Address of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8922[0...3]	PN Default Gateway of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8923[0...3]	PN Subnet Mask of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8925	PN Schnittstellen-Konfiguration		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p8929	PN Remote Controller Anzahl		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

r8930[0...239]	PN Name of Station active		
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 of Station active		
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 -

r8932[0...3]	PN Default Gateway of Station active		
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 -

r8933[0...3]	PN Subnet Mask of Station active		
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 -

r8935[0...5]	PN MAC Address of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8936[0...1]	PN Zustand zyklische Verbindung		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 13	Werkseinstellung -

r8937[0...5]	PN Diagnose		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8939	PN DAP ID		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8940[0...239]	CBE20 Name of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8941[0...3]	CBE20 IP Address of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8942[0...3]	CBE20 Default Gateway of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8943[0...3]	CBE20 Subnet Mask of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8944	CBE20 DHCP Mode		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8945	CBE20 Schnittstellen-Konfiguration		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r8950[0...239]	CBE20 Name of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8951[0...3]	CBE20 IP Address of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8952[0...3]	CBE20 Default Gateway of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8953[0...3]	CBE20 Subnet Mask of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8954	CBE20 DHCP Mode active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8955[0...5]	CBE20 MAC Address of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8959	CBE20 DAP ID		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8960[0...2]	PN Subslot Controller-Zuordnung		
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -

r8961[0...3]	PN IP Address Remote Controller 1		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

r8962[0...3]	PN IP Address Remote Controller 2		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

p8969	PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r8970[0...2] CBE20 Subslot Controller-Zuordnung			
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), SERVO_AC (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET), VECTOR_AC (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -
r8971[0...3] CBE20 IP Address Remote Controller 1			
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
r8972[0...3] CBE20 IP Address Remote Controller 2			
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
p9206[0...2] Topologie Direktzugriff			
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4294967295	0
r9207	Topologie Direktzugriff Integerwert		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9208[0...50]	Topologie Direktzugriff 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p9210	Blinken Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	499	0
p9211	Blinken Funktion		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1	1	-1

p9300	SI Motion Überwachungstakt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500.00 [µs]	Max 25000.00 [µs]	Werkseinstellung 12000.00 [µs]
p9301	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9302	SI Motion Achstyp (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9305	SI Motion SP Modulwert (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [°]	Max 737280 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
p9306	SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p9307	SI Motion Funktionskonfiguration MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p9309	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, 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 1111 1111 bin

p9311	SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.0000 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 25000.0000 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0000 [µs]

p9312	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM)		
SERVO, SERVO_AC, 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

p9313	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (MM)		
SERVO, SERVO_AC, 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

p9314	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM)		
SERVO, SERVO_AC, 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]

p9315	SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, 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

p9316	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p9317	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9318	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p9319	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11
p9320	SI Motion Spindelsteigung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1000 [mm]	Max 8388.0000 [mm]	Werkseinstellung 10.0000 [mm]
p9321[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1

p9322[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1

p9323	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 9

p9324	SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -16	Max 16	Werkseinstellung -2

p9325	SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9326	SI Motion Geberzuordnung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9328[0...11]	SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00FF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9329	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14
p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]
p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]
p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]
p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 100000.000 [mm]
p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]
p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -100000.000 [mm]
p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]
p9341	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]
p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]
p9345	SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]
p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm/min]	Max 500.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 10.0000 [mm/min]
p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]
p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 300.00 [mm/min]
p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]

p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]
p9351	SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9352	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9353	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9354	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9355	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9356	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 3600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]

p9357	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 10000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]

p9358	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5000000.00 [µs]	Max 100000000.00 [µs]	Werkseinstellung 40000000.00 [µs]

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Motor Module)		
SERVO (Lin, Safety rot), SERVO_AC (Lin, Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module)		
SERVO (Lin), SERVO, SERVO_AC (Lin), SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9362[0...1]	SI Motion SLP Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2

p9363[0...3]	SI Motion SLS Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]
p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
p9365	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9366	SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1
p9368	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9368	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9370	SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9371	SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -

p9374	SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 100000	Werkseinstellung 1000

p9380	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 800000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [mm/min]	Max 240000.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [mm/min]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]

p9382	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10000.00 [µs]	Max 99000000.00 [µs]	Werkseinstellung 250000.00 [µs]

p9383	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 10000.00 [ms]

p9385	SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1

p9386	SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9387	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 25000.00 [µs]

p9388	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9389	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r9390[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9398[0...1]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9399[0...1]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9406[0...19]	PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9407[0...19]		PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-		

r9408[0...19]		PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-		

r9409		Anzahl zu sichernder Parameter		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4	
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-		

r9450[0...29]		Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener Berechnung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2	
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-		

r9451[0...29]		Einheitenumschaltung Angepasste Parameter		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-		

r9481 BICO-Verschaltungen 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9482[0...n] BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9483[0...n] BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	-	Max	-
Werkseinstellung			
-			
p9484 BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	0	Max	4294967295
Werkseinstellung			
0			

r9485 BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9486 BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9490 Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben			
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9491[0...9]			
Alle Objekte	BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben		
	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]			
Alle Objekte	BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben		
	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]			
Alle Objekte	Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben		
	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			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten		
	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			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	2	0	

p9497 BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten 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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	0	

p9498[0...29] BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p9499[0...29] BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten			
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, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p9500 SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0.50 [ms]	25.00 [ms]	12.00 [ms]	

p9500 SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.50 [ms]	Max 25.00 [ms]	Werkseinstellung 12.00 [ms]
p9501 SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9501 SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)			
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9501 SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)			
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9502 SI Motion Achstyp (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9502 SI Motion Achstyp (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p9503	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T 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	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9505	SI Motion SCA (SN) Modulwert (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T 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	SI Motion SP Modulwert (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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 [°]
p9506	SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p9509	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 1111 1111 bin
p9510	SI Motion takt synchroner PROFIBUS-Master		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9511	SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [ms]	Max 25.0000 [ms]	Werkseinstellung 0.0000 [ms]
p9512	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0001 0000 bin
p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000

p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000
p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p9517	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9517	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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]

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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]

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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)		
SERVO, SERVO_AC, 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)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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)		
SERVO, SERVO_AC, 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

p9523	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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)		
SERVO, SERVO_AC, 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)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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)		
SERVO, SERVO_AC, 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)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9525	SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU)		
SERVO, SERVO_AC, 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 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal		
SERVO, SERVO_AC, 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 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)		
SERVO, SERVO_AC, 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 0	Max 31	Werkseinstellung 14

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (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 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T	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 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]
p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
p9532[0...15]	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
p9532[0...15]	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
p9533	SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 80.000 [%]
p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - 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)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 10.000 [mm]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 10.000 [°]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 10.000 [mm]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 10.000 [°]

p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -10.000 [°]
p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -10.000 [°]

p9538[0...29] SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100	Max 414	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

p9538[0...29] SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100	Max 414	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

p9540 SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 10.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9540 SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0010 [°]	Max 10.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 10.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]
p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 10.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]
p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]

p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - 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)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]
p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9556	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9556	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9557	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9557	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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)		
SERVO, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	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 Abschaltdrehzahl (Control Unit)		
SERVO_840 (Lin, Safety rot)	Änderbar: U, T	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	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	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 Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - 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)		
SERVO (Lin, Safety rot), SERVO_AC (Lin, Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9561	SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 5

p9561	SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 5

p9562[0...1]	SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 4	Werkseinstellung 2

p9562[0...1]	SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1

p9568	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9568	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9570	SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9571	SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -737280.000 [mm]	Max 737280.000 [mm]	Werkseinstellung 0.000 [mm]

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -737280.000 [°]	Max 737280.000 [°]	Werkseinstellung 0.000 [°]

p9573	SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	122	0
p9574	SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 100000	Werkseinstellung 1000
p9580	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9580	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [mm/min]	Max 240000.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [mm/min]
p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]

p9582	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.00 [ms]	Max 99000.00 [ms]	Werkseinstellung 250.00 [ms]

p9583	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.50 [s]	Max 3600.00 [s]	Werkseinstellung 10.00 [s]

p9585	SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1

p9586	SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 25.00 [ms]

p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 25.00 [ms]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9589	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p9589	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, 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 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r9590[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO_840	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

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9602	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9610	SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFE hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9611	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 998	Werkseinstellung 998
p9620[0...7]	BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9621	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p9622[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 100.00 [ms] [1] 65.00 [ms]
p9650	SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
p9651	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9652	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	Werkseinstellung 0.00 [s]
p9653	SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p9658	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 30000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9659	SI Zwangsdynamisierung Timer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 9000.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
r9660	SI Zwangsdynamisierung Restzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [h]	Max - [h]	Werkseinstellung - [h]
p9697	SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (CU)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9700	SI Motion Kopierfunktion		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00D0 hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9700	SI Motion Kopierfunktion		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0057 hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9701	SI Motion Datenänderung bestätigen		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95), U, T 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	SI Motion Datenänderung bestätigen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95), U, T 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

p9705	BI: SI Motion Teststop Signalquelle		
SERVO, SERVO_AC, 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: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
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 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
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 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO, SERVO_AC, 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 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r9710[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9711[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9712	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9713[0...4]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9713[0...4]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9714[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]

r9714[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9719.0...31	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9719.0...31	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9720.0...19	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9723.1...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale		
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		
SERVO, SERVO_AC, 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
	-	-	-

r9724	SI Motion Kreuzvergleichstakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r9725[0...2]	SI Motion Diagnose STOP F		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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
	-	-	-

p9726	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9727	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9728[0...2]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [mm]	Max - [mm]	Werkseinstellung - [mm]
r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r9732	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]
r9732	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2861, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	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, 2861, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]
r9734.0...15	CO/BO: SI Motion Safety Info Channel Zustandswort		
SERVO, SERVO_AC, 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 -
r9735[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3		
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 -
r9736[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4		
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 -
r9737[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5		
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 -
r9738[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6		
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 -

r9739[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7		
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
	-	-	-

p9740	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0000 bin	1010 1100 bin	0000 bin

r9741	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9744	SI Meldungspufferänderungen Zähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9745[0...63]	SI Komponentenummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9747[0...63]	SI Meldungscode		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9748[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r9749[0...63]	SI Meldungswert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9750[0...63]	SI Diagnoseattribute		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9752	SI Meldungsfälle Zähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r9753[0...63]	SI Meldungswert für Float-Werte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9754[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Tagen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9755[0...63]	SI Meldungszeit behoben in Millisekunden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -
r9769[0...7]	SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 + Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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	SI Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9780	SI Überwachungstakt (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
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)		
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 Synchronmotor Stromeinprägung geberlos		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min -50.00 [%]	Max 0.00 [%]	Werkseinstellung -20.00 [%]
r9784[0...1] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos 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] SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos 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] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Strombetrag geberlos 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] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Plausibilitätswinkel geberlos 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 SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion mögliche Fehlertoleranz geberlos 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 mögliche Fehlertoleranz geberlos		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9794[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9795	SI Diagnose STOP F (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9798	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9799	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9802	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9810	SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFE hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9811	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 998	Werkseinstellung 998
p9821	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9822[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 100000.00 [µs] [1] 65000.00 [µs]

p9850	SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 2000000.00 [µs]	Werkseinstellung 500000.00 [µs]

p9851	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9852	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 300000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9858	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 30000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

r9870[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9871	SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -
r9872.0...24	CO/BO: SI Status (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, 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 -

r9895	SI Diagnose STOP F (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9897	SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (MM)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 800000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

r9898	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9899	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9900	Isttopologie Indizes Anzahl		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9901[0...n]	Isttopologie		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9900 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p9902	Solltopologie Anzahl der 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
p9903[0...n]	Solltopologie		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p9902 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9904	Topologievergleich Unterschiede quittieren		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9905	Gerätespezialisierung		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p9906	Topologievergleich Vergleichsstufe aller Komponenten		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0	

p9907	Topologievergleich Vergleichsstufe der Komponentennummer		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0	

p9908	Topologievergleich Vergleichsstufe einer Komponente		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0	

p9909	Topologievergleich Komponententausch		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1	

p9910	Zusätzliche Komponenten in Solltopologie übernehmen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0	

p9911[0...3]	Antriebsobjekt 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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0
p9912[0...1]	Antriebsobjekt 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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0
p9913[0...2]	Antriebsobjektnummer 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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0
p9914[0...2]	Komponentennummer 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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0
p9915	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex

p9916	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex

p9917[0...1]	Komponente 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: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p9920[0...99]	Lizenzierung License Key eingeben		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9921	Lizenzierung License Key aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r9925[0...99]	Firmware-Datei fehlerhaft		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9926	Firmware-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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p9930[0...8]	Systemlogbuch Aktivierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p9931[0...129]	Systemlogbuch Modulwahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9932	Systemlogbuch EEPROM speichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
r9935.0	BO: POWER ON Verzögerungssignal		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9941	Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r9975[0...7]	Auslastung System gemessen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r9976[0...7]	Auslastung System		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r9979	Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]
r9980[0...101]	Auslastung Abtastzeiten berechnet		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9981[0...101]	Auslastung Abtastzeiten gemessen		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9982[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9983[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast)		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9984[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher OA		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9986[0...7]	DRIVE-CLiQ Systemauslastung		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9987[0...7]	DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9988[0...7]	DRIVE-CLiQ 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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p9990	DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r9991[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9992[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9993[0...4]	Speicherverbrauch OA-Applikation		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9999[0...99]	Softwarefehler intern Zusatzdiagnose		
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: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10000	SI Abtastzeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 25.00 [ms]	Werkseinstellung 12.00 [ms]

p10001	SI Wartezeit für Teststop an DO		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10001	SI Wartezeit für Teststop an DO 0 ... DO 3		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10002	SI Diskrepanz Überwachungszeit		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
p10002	SI Diskrepanz Überwachungszeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
p10003	SI Zwangsdynamisierung Timer		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 8760.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
p10003	SI Zwangsdynamisierung Timer		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 8760.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
r10004[0...1]	SI Ist-Prüfsumme TM54F-Parameter		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p10005[0...1]	SI Soll-Prüfsumme TM54F-Parameter		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10006	SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10006	SI Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10007	BI: SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p10007	BI: SI Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO Signalquelle		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p10008	SI Betriebsmodus TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p10009	SI SLP Freifahren F-DI		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p10009	SI SLP Freifahren F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 0

p10010[0...5]	SI Antriebsobjekte Zuordnung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847, 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0

p10011[0...5]	SI Antriebsgruppe Zuordnung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p10012[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 1		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10013[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 2		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10014[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 3		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10017	SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]

p10017	SI Digitaleingänge Entprellzeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]

p10020[0...3]	SI Sonderbetriebsart Auswahl		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1

p10021[0...3]	SI Not-Halt Stopreaktion		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p10022	SI STO Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10022[0...3]	SI STO Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10023	SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10023[0...3]	SI SS1 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10024	SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10024[0...3]	SI SS2 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10025	SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10025[0...3]	SI SOS Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10026	SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10026[0...3]	SI SLS Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10027	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10027[0...3]	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10028	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10028[0...3]	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10030	SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10030[0...3]	SI SDI positiv Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10031	SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10031[0...3]	SI SDI negativ Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10032	SI SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10032[0...3]	SI SLP Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10033	SI SLP Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10033[0...3]	SI SLP Auswahl Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10036[0...3]	SI Sonderbetriebsart Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10037[0...3]	SI Zustimmung Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10038[0...3]	SI Not-Halt Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10039	SI Safe State Signalauswahl		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p10039[0...3]	SI Safe State Signalauswahl		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p10040	SI F-DI Eingangsmodus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p10040	SI F-DI Eingangsmodus		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p10041	SI F-DI Freigabe für Test		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p10042[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p10042[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0

p10043[0...5]	SI F-DO 1 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10044[0...5]	SI F-DO 2 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10045[0...5]	SI F-DO 3 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10046	SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10046	SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10047	SI F-DO Teststop-Modus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

p10047[0...3]	SI F-DO Teststop-Modus		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

r10049	SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10050	SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

r10051.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10051.0...9	CO/BO: SI Digitaleingänge Status		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10052.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10052.0...3	CO/BO: SI Digitalausgänge 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 Digitaleingänge 20 ... 23 Status		
TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10054	SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv		
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		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2846 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10056.0	CO/BO: SI Status		
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 -
p10061	SI Passwort Eingabe TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: 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: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex

p10062	SI Passwort neu TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10063	SI Passwort Bestätigung TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r10090[0...3]	SI TM54F Version		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10101	SI Wartezeit für Teststop an DO		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10102	SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10106	SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10109	SI SLP Freifahren F-DI		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p10117	SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]
p10122	SI STO Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10123	SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10124	SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10125	SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10126	SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10127	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10128	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10130	SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10131	SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10132	SI SLP Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10133	SI SLP Positionsbereich Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10139	SI Safe State Signalauswahl (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin
p10140	SI F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10142[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0
p10146	SI Test Sensor Rückmeldung		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10147	SI F-DO Teststop-Modus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

r10149	SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2)		
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 -

r10151.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2)		
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 -

r10152.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2)		
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 -

p60022	PROFIsafe-Telegrammauswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 902	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r61000[0...239]	PROFINET Name of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PROFINET), 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 -

r61001[0...3]	PROFINET IP of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PROFINET), 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 -

Anhang A

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
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

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	Werkzeugradiuskorrektur
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		Antriebsparameterdatensatz
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
ePS Network Services		Dienste zur internetgestützten Maschinen-Fernwartung
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
FEPROM	Flash-EPROM	Les- und schreibbarer Speicher

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
FIFO	First In - First Out	Verfahren, wie Daten in einem Speicher abgelegt und wieder abgerufen werden
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 NCK und PLC
K _v	Kreisverstärkungsfaktor	Verstärkungsfaktor des Regelkreises

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
KOP	Kontaktplan	Programmiermethode für PLC
LCD	Liquid Crystal Display	Flüssigkristallanzeige
LED	Light Emitting Diode	Leuchtdiode
LF	Line Feed	
LMS		
LSB	Least Significant Bit	Niederstwertiges 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	
MLFB	Maschinenlesbare Fabrikatebezeichnung	
MMC	Man Machine Communication	Synonym zu HMI
MPF	Main Program File	Hauptprogramm (NC-Teileprogramm)
MPI	Multi Point Interface	Mehrpunktfähige Schnittstelle
MSTT	Maschinensteuertafel	
NC	Numerical Control	Numerische Steuerung
NCK	Numerical Control Kernel	Zentraleinheit der Numerischen Steuerung
NCU	Numerical Control Unit	Hardware Einheit des NCK
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	

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
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
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
RPA	R-Parameter Active	Speicherbereich in NCK 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)
SD	Setting-Datum	
SDB	System-Datenbaustein	
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	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Satz ausblenden
SLM	Smart Line Module	
SM	Schrittmotor	
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

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
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 NCK und PLC
VSA	Vorschubantrieb	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Funktion weiches An- und Abfahren
WKS	Werkstück-Koordinatensystem	
WKZ	Werkzeug	
WLK	Werkzeu glängenkorrektur	
WPD	Work Piece Directory	Werkstückverzeichnis
WZ	Werkzeug	
WZV	Werkzeugverwaltung	
WZW	Werkzeugwechsel	
ZOA	Zero Offset Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Nullpunktverschiebungsdaten
ZSW	Zustandswort (des Antriebs)	

A.2 Dokumentationsübersicht

Dokumentationsübersicht SINUMERIK 840D sl

Allgemeine Dokumentation



Werbeschrift



Katalog NC 62



Katalog PM 21 SIMOTION,
SINAMICS S120 und Motoren
für Produktionsmaschinen

Anwender-Dokumentation



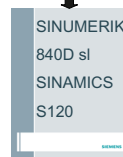
Bedienhandbuch
– Universal
– Drehen
– Fräsen



Programmierhandbuch
– Grundlagen
– Arbeitsvorbereitung
– Messzyklen



Programmierhandbuch
– ISO Drehen
– ISO Fräsen



Diagnosehandbuch

Hersteller- / Service-Dokumentation



Gerätehandbuch
– NCU
– Bedienelemente
und Vernetzung



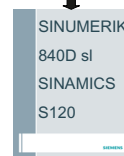
Systemhandbuch
Leitfaden für die
Maschinenprojektion



Systemhandbuch
Ctrl Energy



Inbetriebnahmehandbuch
– CNC: NCK, PLC,
Antrieb
– Basesoftware und
Bedien-Software



Listenhandbuch
– Maschinendaten
– Nahtstellensignale
– Variablen

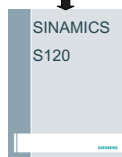
Hersteller- / Service-Dokumentation



Funktionshandbuch
– Grundfunktionen
– Erweiterungsfunktionen
– Sonderfunktionen
– Synchronaktionen
– ISO-Dialekte



Funktionshandbuch
Werkzeugverwaltung



Funktionshandbuch
Antriebsfunktionen



Funktionshandbuch
Safety Integrated



Projektierungsanleitung
EMV-Aufbaurichtlinie

Info / Training



Trainingsunterlage
– Einfacher Fräsen
mit ShopMill
– Einfacher Drehen
mit ShopTurn



Handbücher
Werkzeug- und
Formenbau

Elektronische Dokumentation



DOConCD



My Documentation
Manager



Industry Mall

Index

A

- AA_OFF_LIMIT
 - MD 43350, 652
- AA_OFF_MODE
 - MD 36750, 554
- Ablösedrehzahl innerer cos phi = 1
 - p1621, 1076
- ABS_INC_RATIO
 - MD 30260, 459
- ABSBLOCK_ENABLE
 - MD 42750, 639
- ABSBLOCK_FUNCTION_MASK
 - MD 27100, 431
- Abschluss Schnellenbetriebnahme
 - p3900, 1315, 1316
- Absolutwertgeber linear Messschritte
 - r0469, 879, 880
- Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung
 - p0422, 869
- Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung
 - p0421, 868
- Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung
 - p0423, 869
- Abtastzeit für Drehzahlermittlung
 - p0115, 810
- Abtastzeit für Zusatzfunktionen
 - p0115, 810, 811
- Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung
 - r9979, 1612
- Abtastzeiten
 - r7901, 1483
- Abtastzeiten für interne Regelkreise
 - p0115, 810, 812
- Abtastzeiten Voreinstellung p0115
 - p0112, 809
- AC_FILTER_TIME
 - MD 32920, 509
- ACCEL_ORI
 - MD 21170, 336
- ACCEL_REDUCTION_FACTOR
 - MD 35230, 535
- ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT
 - MD 35220, 535
- ACCEL_REDUCTION_TYPE
 - MD 35242, 536
- ACCEL_TYPE_DRIVE
 - MD 35240, 536
- ACCESS_ACTIVATE_CTRL_E
 - MD 51071, 673
- ACCESS_CAL_TOOL_PROBE
 - MD 51070, 673
- ACCESS_CLEAR_RPA
 - MD 51046, 668
- ACCESS_EDIT_CTRL_E
 - MD 51072, 673
- ACCESS_EXEC_CMA
 - MD 11161, 115
- ACCESS_EXEC_CST
 - MD 11160, 115
- ACCESS_EXEC_CUS
 - MD 11162, 116
- ACCESS_HMI_EXIT
 - MD 9110, 26
- ACCESS_READ_GUD_LUD
 - MD 51047, 669
- ACCESS_READ_TM
 - MD 51211, 676
- ACCESS_READ_TM_ALL_PARAM
 - MD 51198, 674
- ACCESS_RESET_SERV_PLANNER
 - MD 51235, 680
- ACCESS_SET_ACT_VALUE
 - MD 51063, 671
- ACCESS_SET_SOFTKEY_ACCESS
 - MD 51073, 673
- ACCESS_SHOW_SBL2
 - MD 51044, 668
- ACCESS_TEACH_IN
 - MD 51045, 668
- ACCESS_TM_MAGAZINE_POS
 - MD 51225, 679
- ACCESS_TM_TOOL_CREATE
 - MD 51216, 677
- ACCESS_TM_TOOL_DELETE
 - MD 51217, 677
- ACCESS_TM_TOOL_LOAD
 - MD 51218, 677
- ACCESS_TM_TOOL_MEASURE
 - MD 51222, 678
- ACCESS_TM_TOOL_MOVE
 - MD 51220, 678
- ACCESS_TM_TOOL_REACTIVATE
 - MD 51221, 678
- ACCESS_TM_TOOL_UNLOAD
 - MD 51219, 678

ACCESS_TM_TOOLEEDGE_CREATE
MD 51223, 678

ACCESS_TM_TOOLEEDGE_DELETE
MD 51224, 678

ACCESS_WRITE_BASEFRAME
MD 51053, 670

ACCESS_WRITE_CA_MACH_AUTO
MD 51161, 673

ACCESS_WRITE_CA_MACH_JOG
MD 51160, 673

ACCESS_WRITE_CA_TOOL
MD 51162, 674

ACCESS_WRITE_CMA
MD 11166, 116

ACCESS_WRITE_CST
MD 11165, 116

ACCESS_WRITE_CUS
MD 11167, 117

ACCESS_WRITE_CYCFRAME
MD 51054, 670

ACCESS_WRITE_EXTRFRAME
MD 51055, 670

ACCESS_WRITE_FINE
MD 51062, 671

ACCESS_WRITE_GUD_LUD
MD 51048, 669

ACCESS_WRITE_MACCESS
MD 11171, 117

ACCESS_WRITE_PARTFRAME
MD 51056, 670

ACCESS_WRITE_PRG_COND
MD 51049, 669

ACCESS_WRITE_PROGLIST
MD 51064, 671

ACCESS_WRITE_PROGRAM
MD 51050, 669

ACCESS_WRITE_RPA
MD 51051, 669

ACCESS_WRITE_SACCESS
MD 11170, 117

ACCESS_WRITE_SEA
MD 51052, 669

ACCESS_WRITE_SETFRAME
MD 51057, 670

ACCESS_WRITE_TM_ADAPT
MD 51208, 675

ACCESS_WRITE_TM_ALL_PARAM
MD 51215, 677

ACCESS_WRITE_TM_ASSDNO
MD 51206, 675

ACCESS_WRITE_TM_EC
MD 51204, 675

ACCESS_WRITE_TM_GEO
MD 51200, 674

ACCESS_WRITE_TM_GRIND
MD 51199, 674

ACCESS_WRITE_TM_NAME
MD 51209, 676

ACCESS_WRITE_TM_SC
MD 51203, 675

ACCESS_WRITE_TM_SUPVIS
MD 51205, 675

ACCESS_WRITE_TM_TYPE
MD 51210, 676

ACCESS_WRITE_TM_WEAR
MD 51201, 674

ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA
MD 51202, 674

ACCESS_WRITE_TM_WGROUP
MD 51207, 675

ACCESS_WRITE_TOOLFRAME
MD 51058, 670

ACCESS_WRITE_TRAFRAME
MD 51059, 671

ACCESS_WRITE_UACCESS
MD 11172, 118

ACCESS_WRITE_USERFRAME
MD 51060, 671

ACCESS_WRITE_WPFRAME
MD 51061, 671

ACT_POS_ABS
MD 30250, 458

ACT_VALUE_SPIND_MODE
MD 51023, 663

ADAPT_PATH_DYNAMIC
MD 20465, 304

Adaptionsfaktor oben
p1459, 1035

Adaptionsfaktor unten
p1458, 1035

ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE
MD 20610, 314

ADISPOSA_VALUE
MD 43610, 655

ADJUST_NUM_AXIS_BIG_FONT
MD 52011, 686

ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL
MD 11414, 134

ALARM_PAR_DISPLAY_TEXT
MD 11413, 134

ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY
MD 11412, 133

ALARM_ROTATION_CYCLE
MD 9056, 24

- Alle Parameter speichern
p0977, 950
- Alle Parameter zurücksetzen und laden
p0976, 950
- ALLOW_G0_IN_G96
MD 20750, 320
- Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle
p4676, 1381
- Analogsensor Eingang
p4671, 1380
- Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null
p4672, 1380
- Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode
p4673, 1380
- Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null
p4674, 1380
- Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode
p4675, 1380
- Analogsensor Konfiguration
p4670, 1379
- Analogsensor LVDT Konfiguration
p4677, 1381
- Analogsensor LVDT Phase
p4679, 1381
- Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis
p4678, 1381
- Ankerkurzschluss extern Schützüberwachung
Überwachungszeit
p1236, 996
- Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen
p1237, 997
- Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration
p1231, 995
- Antrieb Betriebsanzeige
r0002, 772
- Antrieb Filtertyp motorseitig
p0230, 831
- Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 776
- Antrieb Parameter zurücksetzen
p0970, 947
- Antriebsdatensatz DDS kopieren
p0819, 925
- Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl
p0180, 823
- Antriebsgerät Reset
p0972, 949
- Antriebsgerät Zustandswort
r3974, 1317
- Antriebsobjekt aktiv/inaktiv
r0106, 806
- Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren
p0105, 805
- Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig
r7850, 1480
- Antriebsobjekt einfügen
p9911, 1609
- Antriebsobjekt Identifikation
r0975, 949
- Antriebsobjekt löschen
p9912, 1609
- Antriebsobjekt Parameter speichern
p0971, 949
- Antriebsobjekte Anzahl
r0102, 804
- Antriebsobjekte Funktionsmodul
p0108, 807
r0108, 806, 807, 808
- Antriebsobjekte Name
p0199, 825
- Antriebsobjekte Nummern
p0101, 804
- Antriebsobjekte Priorität
p7900, 1483
- Antriebsobjekte Typ
p0107, 806
r0107, 806
- Antriebsobjektnummer ändern
p9913, 1609
- Antriebsobjekttakt empfohlen
r0116, 812
- Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
r9490, 1550
- Anzahl Indizes für r7853
p7852, 1480
- Anzahl zu identifizierender Phasen
p1911, 1110
- Anzahl zu sichernder Parameter
r9409, 1547
- Anzeigewerte Glättungszeitkonstante
p0045, 787
- AOP LOCAL/REMOTE
p8550, 1489
- APC Beschleunigungssensor Hochpass Zeitkonstante
p3751, 1297
- APC Drehzahlgrenze
p3778, 1300
- APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit
p3779, 1301
- APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 2
p3708, 1293
- APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 3
p3709, 1293

- APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung
p3712, 1294
- APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3711, 1293
- APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung
p3714, 1294
- APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3713, 1294
- APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung
p3722, 1294
- APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3721, 1294
- APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung
p3724, 1295
- APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3723, 1294
- APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung
p3727, 1295
- APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz
p3726, 1295
- APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung
p3729, 1295
- APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz
p3728, 1295
- APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung
p3732, 1296
- APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3731, 1295
- APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung
p3734, 1296
- APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3733, 1296
- APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung
p3737, 1296
- APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz
p3736, 1296
- APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung
p3739, 1297
- APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz
p3738, 1296
- APC Filter Aktivierung
p3704, 1292
- APC Filter Typ
p3705, 1292
- APC Filterzweig 2 Anzeigewerte
r3772, 1299
- APC Filterzweig 3 Anzeigewerte
r3773, 1299, 1300
- APC Geberauswahl
p3701, 1292
- APC Geschwindigkeitsgrenze
p3778, 1300
- APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit
p3779, 1300
- APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2
p3708, 1293
- APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 3
p3709, 1293
- APC Konfiguration
p3700, 1292
- APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung
p3702, 1292
- APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung
p3760, 1297
- APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit
p3761, 1298
- APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung
p3765, 1298
- APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit
p3766, 1298
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung
p3760, 1297
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit
p3761, 1297
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung
p3765, 1298
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit
p3766, 1298
- APC Unterabtastung Filter 2.x
p3706, 1292
- APC Unterabtastung Filter 3.x
p3707, 1293
- Applikationsspezifische Sicht
p0103, 804
r0103, 804
- APPROACH_FEED
MD 42120, 623
- ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP
MD 10010, 29
- ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE
MD 43300, 651
- ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL
MD 11612, 142
- ASUP_EDITABLE
MD 11610, 142
- ASUP_START_MASK
MD 11602, 141
- ASUP_START_PRIO_LEVEL
MD 11604, 142
- AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1136, 979
- AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT
p1137, 979

- AUS3 Rücklaufzeit
p1135, 978, 979
- Ausblendrehzahl 1
p1091, 972
- Ausblendrehzahl 2
p1092, 972
- Ausblendrehzahl 3
p1093, 973
- Ausblendrehzahl 4
p1094, 973
- Ausblendrehzahl Bandbreite
p1101, 973
- Ausblendgeschwindigkeit 1
p1091, 972
- Ausblendgeschwindigkeit 2
p1092, 972
- Ausblendgeschwindigkeit 3
p1093, 972
- Ausblendgeschwindigkeit 4
p1094, 973
- Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite
p1101, 973
- Ausgangsfrequenz geglättet
r0024, 781
- Ausgangsphasenfolge umkehren
p1820, 1104
- Ausgangsspannung maximal
r0071, 795
- Auslastung Abtastzeiten berechnet
r9980, 1612
- Auslastung Abtastzeiten gemessen
r9981, 1613
- Auslastung System
r9976, 1612
- Auslastung System gemessen
r9975, 1612
- Ausschaltverzögerung $n_{ist} = n_{soll}$
p2166, 1167
- Ausschaltverzögerung $n_{ist_Motormodell} = n_{ist_extern}$
p3238, 1259
- Ausschaltverzögerung $v_{ist} = v_{soll}$
p2166, 1167
- Aussteuergrad geglättet
r0028, 783
- Aussteuergrad maximal
p1803, 1101
- Aussteuergradregler Begrenzung Ausgangsspannung
p5432, 1427
- Aussteuergradregler Dynamik
p5431, 1426
- Aussteuergradregler Sollwert
p5430, 1426
- Auswahl Antriebsobjekte Typ
p0097, 803
- Auswahl Stör-/Warncode für Trigger
p2128, 1160
- AUTO_GET_TYPE
MD 30552, 468
- AUTO_IPTR_LOCK
MD 22680, 365
- Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter
p0340, 853
- Automatische Berechnung Regelungsparameter
p0340, 852
- Automatische Bezugswertberechnung sperren
p0573, 895
- AUXFU_ASSIGN_EXTENSION
MD 22020, 349
- AUXFU_ASSIGN_GROUP
MD 22000, 348
- AUXFU_ASSIGN_SIM_TIME
MD 22037, 350
- AUXFU_ASSIGN_SPEC
MD 22035, 349
- AUXFU_ASSIGN_TYPE
MD 22010, 348
- AUXFU_ASSIGN_VALUE
MD 22030, 349
- AUXFU_ASSOC_M0_VALUE
MD 22254, 354
- AUXFU_ASSOC_M1_VALUE
MD 22256, 355
- AUXFU_D_SYNC_TYPE
MD 22250, 354
- AUXFU_DL_SYNC_TYPE
MD 22252, 354
- AUXFU_F_SYNC_TYPE
MD 22240, 353
- AUXFU_GROUP_SPEC
MD 11110, 113
- AUXFU_H_SYNC_TYPE
MD 22230, 353
- AUXFU_H_TYPE_INT
MD 22110, 352
- AUXFU_M_SYNC_TYPE
MD 22200, 352
- AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN
MD 11100, 113
- AUXFU_PREDEF_EXTENSION
MD 22060, 350
- AUXFU_PREDEF_GROUP
MD 22040, 350
- AUXFU_PREDEF_SIM_TIME
MD 22090, 351

AUXFU_PREDEF_SPEC	MD 22080, 351	AXCONF_GEOAX_NAME_TAB	MD 20060, 257
AUXFU_PREDEF_TYPE	MD 22050, 350	AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB	MD 10002, 28
AUXFU_PREDEF_VALUE	MD 22070, 350	AXCONF_MACHAX_NAME_TAB	MD 10000, 27
AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE	MD 22100, 351	AXCONF_MACHAX_USED	MD 20070, 257
AUXFU_S_SYNC_TYPE	MD 22210, 352	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1	MD 12701, 153
AUXFU_T_SYNC_TYPE	MD 22220, 353	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB10	MD 12710, 160
AX_EMERGENCY_STOP_TIME	MD 36610, 551	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB11	MD 12711, 160
AX_ESR_DELAY_TIME1	MD 37510, 600	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB12	MD 12712, 161
AX_ESR_DELAY_TIME2	MD 37511, 600	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB13	MD 12713, 162
AX_INERTIA	MD 32650, 501	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB14	MD 12714, 162
AX_JERK_DAMP	MD 32414, 488	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB15	MD 12715, 163
AX_JERK_ENABLE	MD 32400, 487	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB16	MD 12716, 164
AX_JERK_FREQ	MD 32412, 488	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB2	MD 12702, 154
AX_JERK_MODE	MD 32402, 487	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB3	MD 12703, 155
AX_JERK_TIME	MD 32410, 488	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB4	MD 12704, 156
AX_JERK_VELO	MD 32437, 490	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB5	MD 12705, 156
AX_JERK_VEL1	MD 32438, 491	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB6	MD 12706, 157
AX_MASS	MD 32652, 502	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB7	MD 12707, 158
AX_MOTION_DIR	MD 32100, 481	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB8	MD 12708, 158
AX_VELO_LIMIT	MD 36200, 546	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB9	MD 12709, 159
AXCHANGE_MASK	MD 10722, 98	AXCT_FUNCTION_MASK	MD 12760, 164
AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN	MD 30550, 467	AXCT_NAME_TAB	MD 12750, 164
AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU	MD 30554, 468	AXCT_SWWIDTH	MD 41700, 620
AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME	MD 20082, 259	AXES_SCALE_ENABLE	MD 22914, 369
AXCONF_CHANAX_NAME_TAB	MD 20080, 259	AXES_SHOW_GEO_FIRST	MD 51026, 664
AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB	MD 20050, 256	AXIS_DIAGNOSIS	MD 36690, 552

- AXIS_FUNCTION_MASK
 MD 19310, 248
 AXIS_LANG_SUB_MASK
 MD 30465, 465
 AXIS_MCS_POSITION
 MD 53220, 698
 AXIS_USAGE
 MD 52206, 687
 AXIS_USAGE_ATTRIB
 MD 52207, 687
 AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE
 MD 11398, 130
- B**
- BACKLASH
 MD 32450, 492
 BACKLASH_DYN
 MD 32456, 492
 BACKLASH_DYN_MAX_VELO
 MD 32457, 493
 BACKLASH_FACTOR
 MD 32452, 492
 BAG_MASK
 MD 11600, 140
 BASE_FUNCTION_MASK
 MD 30460, 464
 Basisabtastzeit Auswahl
 r0111, 809
 Basisabtastzeiten
 r0110, 808
 Befehlsdatensatz CDS kopieren
 p0809, 924
 Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl
 p0170, 822, 823
 BERO_DELAY_TIME_MINUS
 MD 31123, 473
 BERO_DELAY_TIME_PLUS
 MD 31122, 473
 Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung
 p1499, 1047
 Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante
 p1517, 1051
 Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante
 p1517, 1051
 Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung
 p1496, 1046
 Beschleunigungszusatzmoment (SLVC)
 p1611, 1074
 Bewegende Messung Auswahl
 p1960, 1118
 Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
 p1958, 1117
 Bewegende Messung Konfiguration
 p1959, 1117
 Bezugsbeschleunigung
 p2007, 1128
 Bezugsdrehmoment
 p2003, 1127
 Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz
 p2000, 1125, 1126
 Bezugsfrequenz
 p2000, 1125
 Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz
 p2000, 1125, 1126
 Bezugskraft
 p2003, 1127
 Bezugsleistung
 r2004, 1127
 Bezugsspannung
 p2001, 1126
 Bezugsstrom
 p2002, 1126
 Bezugstemperatur
 p2006, 1127
 Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener
 Berechnung
 r9450, 1547
 Bezugswinkel
 p2005, 1127
- BI**
1. Quittieren Störungen
 p2103, 1152, 1153
 2. Quittieren Störungen
 p2104, 1153
 3. Quittieren Störungen
 p2105, 1153, 1154
- Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung
 p1235, 996
 Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung
 p1230, 995
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0
 p0820, 925
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1
 p0821, 925
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2
 p0822, 925
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3
 p0823, 926
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4
 p0824, 926
 Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0

- p0810, 925
- Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1
 - p0811, 925
- Betrieb freigeben/Betrieb sperren
 - p0852, 930
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
 - p2080, 1145
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
 - p2081, 1145
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
 - p2082, 1145
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
 - p2083, 1146
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
 - p2084, 1146
- Braking Module Intern sperren
 - p3680, 1290
- Braking Module Intern Zk-Schnellentladung aktivieren
 - p3681, 1290
- Braking Module Störung
 - p3866, 1313
- Braking Module Vorwarnung I*t-Abschaltung
 - p3865, 1313
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung aktivieren
 - p3863, 1313
- Bypass Rückmeldung Synchronisation abgeschlossen
 - p1268, 1002
- Bypass Schalter Rückmeldung
 - p1269, 1002
- Bypass Steuerbefehl
 - p1266, 1001
- CAN Statuswort Bit 14
 - p8786, 1503
- CAN Statuswort Bit 15
 - p8787, 1503
- CAN Statuswort Bit 8
 - p8785, 1503
- CU Analogeingang Freigabe Signalquelle
 - p0769, 919
- CU Analogeingang Signalquelle für invertieren
 - p0767, 918
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 - p0740, 914
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 - p0741, 914
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12
 - p0742, 914
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13
 - p0743, 915
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14
 - p0744, 915
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15
 - p0745, 915
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 - p0738, 913
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9
 - p0739, 913
- CU Signalquelle für Klemme DO 16
 - p0746, 915
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 - p0740, 914
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 - p0741, 914
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 - p0738, 913
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9
 - p0739, 913
- Datentransfer bitweise 0 senden
 - p8500, 1484
- Datentransfer bitweise 1 senden
 - p8501, 1485
- Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle
 - p1551, 1065
- Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten
 - p1501, 1048
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 0
 - p1020, 958
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1
 - p1021, 958
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 2
 - p1022, 959
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 3
 - p1023, 959
- Drehzahlregler freigeben
 - p0856, 931
- Drehzahlregler Integrator anhalten
 - p1476, 1041
- Drehzahlregler Integratorwert setzen
 - p1477, 1042
- Dynamische Netzstützung Aktivierung
 - p5501, 1437
- EIN/AUS (AUS1)
 - p0840, 929
- Eingangssignal bitweise 0
 - p8500, 1484
- Eingangssignal bitweise 1
 - p8501, 1484
- Einspeisung Betrieb
 - p0864, 933
- Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren

- p3533, 1276
 Einspeisung Motorischen Betrieb sperren
 p3532, 1275
 EPOS Einfachpositionierer Freigabe
 p2656, 1231
 EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1)
 p2633, 1226
 EPOS Festanschlag außerhalb
 Überwachungsfenster
 p2638, 1227
 EPOS Festanschlag erreicht
 p2637, 1227
 EPOS Justagewert gültig Rückmeldung
 p2662, 1232
 EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung
 p2663, 1232
 EPOS Kraftgrenze erreicht
 p2639, 1227
 EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung
 p2658, 1231
 EPOS Messwert gültig Rückmeldung
 p2661, 1232
 EPOS Modulkorrektur Aktivierung
 p2577, 1215
 EPOS Momentengrenze erreicht
 p2639, 1228
 EPOS Nachführbetrieb Anwahl
 p2655, 1231
 EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung
 p2659, 1232
 EPOS Referenzieren Start
 p2595, 1219
 EPOS Referenziertyp Anwahl
 p2597, 1219
 EPOS Referenzpunkt setzen
 p2596, 1219
 EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken
 p2612, 1222
 EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung
 p2604, 1221
 EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus
 p2613, 1222
 EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus
 p2614, 1223
 EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung
 p2575, 1215
 EPOS Software-Endschalter Aktivierung
 p2582, 1216
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl
 p2647, 1229
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl
 p2653, 1230
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp
 p2648, 1229
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl
 negativ
 p2652, 1230
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl
 positiv
 p2651, 1230
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
 Sollwertübernahme Flanke
 p2650, 1230
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart
 Anwahl
 p2649, 1230
 EPOS STOP-Nocken Aktivierung
 p2568, 1214
 EPOS STOP-Nocken Minus
 p2569, 1214
 EPOS STOP-Nocken Plus
 p2570, 1214
 EPOS Tippen 1 Signalquelle
 p2589, 1218
 EPOS Tippen 2 Signalquelle
 p2590, 1218
 EPOS Tippen inkrementell
 p2591, 1218
 EPOS Verfahrtauftrag aktivieren (0 -> 1)
 p2631, 1226
 EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal)
 p2641, 1228
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 0
 p2625, 1225
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 1
 p2626, 1225
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 2
 p2627, 1225
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 3
 p2628, 1225
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 4
 p2629, 1226
 EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 5
 p2630, 1226
 EPOS Zwischenhalt (0-Signal)
 p2640, 1228
 Erregung Rückmeldungen Signalquelle
 p1645, 1080
 ESR Reaktion freigeben
 p0889, 935
 ESR Trigger
 p0890, 935
 Externe Störung 1

- p2106, 1154
- Externe Störung 2
 - p2107, 1154, 1155
- Externe Störung 3
 - p2108, 1155
- Externe Störung 3 Freigabe
 - p3111, 1254
- Externe Störung 3 Freigabe negiert
 - p3112, 1254, 1255
- Externe Warnung 1
 - p2112, 1156
- Externe Warnung 2
 - p2116, 1157
- Externe Warnung 3
 - p2117, 1157, 1158
- Fahren auf Festanschlag Aktivierung
 - p1545, 1064
- Fangen Freigabe Signalquelle
 - p1201, 988
- Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC
 - p0854, 931
- Funktionsgenerator Steuerung
 - p4819, 1403
- Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten
 - p1501, 1048
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 0
 - p1020, 958
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 1
 - p1021, 958
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2
 - p1022, 958
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 3
 - p1023, 959
- Geschwindigkeitsregler freigeben
 - p0856, 932
- Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten
 - p1476, 1042
- Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen
 - p1477, 1042
- Haltebremse unbedingt öffnen
 - p0855, 931
- Haltebremse unbedingt schließen
 - p0858, 932
- Hochlaufgeber aktiv
 - p2148, 1163
- Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren
 - p1141, 980
- Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren
 - p1140, 980
- Hochlaufgeber Setzwert übernehmen
 - p1143, 981
- Hochlaufgeber überbrücken
 - p1122, 977
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
 - p8880, 1518
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
 - p8881, 1518
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
 - p8882, 1518
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
 - p8883, 1519
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
 - p8884, 1519
- Inselnetz Synchronisierung Signalquellen
 - p5583, 1447
- Kaskadenregelung Steuerwort
 - p2369, 1194
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)
 - p0844, 929
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1
 - p0844, 929
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2
 - p0845, 929
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)
 - p0848, 930
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1
 - p0848, 930
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2
 - p0849, 930
- Kraftgrenze variabel/fest Signalquelle
 - p1551, 1066
- Langstator Signalquelle 1 Geber entparken
 - p3876, 1315
- Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen
 - p3871, 1314
- Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber
 - p3873, 1314
- Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
 - p0895, 936
- LR Freigabe 1
 - p2549, 1208
- LR Freigabe 2
 - p2550, 1208
- LR Lageistwert setzen Aktivierung
 - p2514, 1198
- LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke)
 - p2730, 1242
- LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)
 - p2512, 1197
- LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv

- p2552, 1208
 LR Meldung Festanschlag erreicht
 p2553, 1209
 LR Meldung Sollwert steht
 p2551, 1208
 LR Meldung Verfahrbefehl aktiv
 p2554, 1209
 LR Messtasterauswertung aktivieren
 p2509, 1196
 LR Messtasterauswertung Auswahl
 p2510, 1197
 LR Messtasterauswertung Flanke
 p2511, 1197
 LR Referenzmarkensuche aktivieren
 p2508, 1196
 Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert)
 p2144, 1162
 Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung
 p1279, 1003
 Motorhaltebremse öffnen
 p1218, 992
 Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse geschlossen
 p1222, 993
 Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse offen
 p1223, 993
 Motorhaltebremse schließen bei Stillstand
 p1224, 993
 Motorhaltebremse sofort schließen
 p1219, 992
 Motorpotenziometer Hand/Automatik
 p1041, 962
 Motorpotenziometer Invertierung
 p1039, 961
 Motorpotenziometer Setzwert übernehmen
 p1043, 962
 Motorpotenziometer Sollwert höher
 p1035, 960
 Motorpotenziometer Sollwert tiefer
 p1036, 960
 Motorumschaltung Rückmeldung
 p0828, 926
 Motorumschaltung Schützü Rückmeldung
 p0831, 927
 Netz Leistungsschalter Freigabe
 p5483, 1434
 Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle
 p5571, 1446
 Netzschütz Rückmeldung
 p0860, 933
 Netzstatikregelung Aktivierung
 p5401, 1421
 Netzüberwachung Aktivierung
 p5541, 1442
 Nockenfunktion Sollzustand
 p0713, 909
 Nullmarken freigeben
 p1035, 960
 ODER-Verknüpfung Eingänge
 p2816, 1242
 Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung
 p1812, 1103
 Parkende Achse Anwahl
 p0897, 937
 Quittieren aller Störungen
 p2102, 1152
 Quittierung selbstständig unterdrücken
 p3116, 1255
 Richtung negativ sperren
 p1110, 974
 Richtung positiv sperren
 p1111, 974
 RTC Echtzeitsynchronisation PING
 p3104, 1253
 Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle
 p0266, 836
 SI Motion Teststop Signalquelle
 p9705, 1588
 SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit)
 p9621, 1586
 SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor Module)
 p9821, 1603
 SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)
 p9620, 1585
 SI Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO Signalquelle
 p1000, 1617
 SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle
 p1000, 1617
 Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral
 p4038, 1326
 Signalquelle für Klemme DI/DO 1 dezentral
 p4039, 1327
 Smart/Basic Line Module Betrieb
 p0874, 934
 Sollwert 2 Freigabe
 p1152, 983
 Sollwert freigeben/Sollwert sperren
 p1142, 980
 Sollwert Invertierung
 p1113, 975
 Sperre spannungsgeregelter Betrieb
 p3513, 1272
 Statikrückführung Freigabe

- p1492, 1045
Steuerungshoheit sperren
p0806, 924
Stromhystereseregler Betriebsart
p5451, 1429
Sync-Netz-Antrieb Freigabe
p3802, 1301
Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung höher
p3784, 1301
Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung tiefer
p3785, 1301
TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082, 1342
TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067, 1337
TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069, 1338
TB30 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 1324
TB30 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 1324
TB30 Signalquelle für Klemme DO 2
p4032, 1325
TB30 Signalquelle für Klemme DO 3
p4033, 1325
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0
p2220, 1180
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1
p2221, 1180
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2
p2222, 1181
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3
p2223, 1181
Technologieregler Freigabe
p2200, 1176
Technologieregler Integrator anhalten
p2286, 1191
Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
höher
p2235, 1182
Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
tiefer
p2236, 1183
Tippen Bit 0
p1055, 965
Tippen Bit 1
p1056, 965
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4030, 1324
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4031, 1325
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 1328
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11
p4041, 1328
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12
p4042, 1329
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13
p4043, 1329
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14
p4044, 1329
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15
p4045, 1329
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16
p4086, 1343
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17
p4087, 1343
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18
p4088, 1343
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19
p4089, 1343
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4032, 1325
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20
p4090, 1344
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21
p4091, 1344
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22
p4092, 1344
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23
p4093, 1344
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4033, 1326
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4
p4034, 1326
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5
p4035, 1326
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6
p4036, 1326
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7
p4037, 1326
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 1327
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p4039, 1327
TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082, 1342
TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067, 1338
TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069, 1339
TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 1328
TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11

- p4041, 1328
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 1327
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p4039, 1327
- TM31 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 1324
- TM31 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 1325
- TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle
p4067, 1338
- TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe
p4069, 1339
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4038, 1327
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4039, 1328
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4040, 1328
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4041, 1329
- Trägheitsmomentschätzer einfrieren
p1502, 1048
- Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset
p1550, 1065
- Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset
p1550, 1065
- UND-Verknüpfung Eingänge
p2810, 1242
- WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt
p1207, 989
- WEA Modifikation Einspeisung
p1208, 989
- XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle
p4655, 1377, 1378
- Zentraler Messtaster Synchronisationssignal
Signalquelle
p0681, 908
- BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
r9491, 1551
- BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9498, 1553
- BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9499, 1553
- BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten
p9495, 1551
- BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten
p9496, 1552
- BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten
- Anzahl
p9497, 1552
- BICO Zähler Antriebsobjekt
r3979, 1318
- BICO Zähler Gerät
r3978, 1318
- BICO Zähler Topologie
r3977, 1317
- BICO-Verschaltungen Anzahl
r9481, 1548
- BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter
r9482, 1548
- BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter
r9483, 1549
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen
p9484, 1549
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl
r9485, 1550
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index
r9486, 1550
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren
p2088, 1147
- BIOS/EEPROM-Daten Version
r0198, 825
- Blindstromistwert geglättet
r0029, 783
- Blinken Funktion
p9211, 1532
- Blinken Komponentenummer
p9210, 1532
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK
MD 51028, 664
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK_JS
MD 51024, 664
- BO
- Ausgangssignal bitweise 0
r8510, 1487
- Ausgangssignal bitweise 1
r8511, 1487
- Braking Module Intern Übertemperatur Abschaltung
r3688, 1291
- Braking Module Sperre/Quittierung
r3861, 1312
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
r3864, 1313
- Datentransfer bitweise 0 empfangen
r8510, 1487
- Datentransfer bitweise 1 empfangen
r8511, 1487
- Digital Braking Module Störung
r3686, 1291
- Digital Braking Module Uce-Störung

- r3689, 1291
- Digital Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung
r3685, 1291
- Digital Braking Module Vorwarnung Übertemperatur
r3687, 1291
- Digitaleingänge Status invertiert
r4023, 1321
- Drehz_reg_opt Status
r1979, 1121
- ESR Zustandswort
r0887, 934
- Funktionsgenerator Statussignal
r4806, 1401
- IF1 PROFIdrive PZD Zustand
r2043, 1132
- IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise
r2090, 1147
- IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise
r2091, 1148
- IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise
r2092, 1148
- IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise
r2093, 1149
- IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
r8894, 1521
r8895, 1521
- IF2 PZD Zustand
r8843, 1506
- IF2 PZD1 empfangen bitweise
r8890, 1520
- IF2 PZD2 empfangen bitweise
r8891, 1520
- IF2 PZD3 empfangen bitweise
r8892, 1521
- IF2 PZD4 empfangen bitweise
r8893, 1521
- Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
r2094, 1149
r2095, 1149
- Master/Slave Zwischenkreisspannungs-
Überwachung Status
r3575, 1279
- Parkende Achse Zustandswort
r0896, 936
- PollID elastizitätsbasiert Status
r3097, 1252
- POWER ON Verzögerungssignal
r9935, 1611
- Rückkühlanlage Steuerwort
r0265, 836
- Rückkühlanlage Zustandswort
r0267, 837
- Spindel Zusatztemperatur Status
r4104, 1351
- Steuerungshoheit aktiv
r0807, 924
- TB30 Digitaleingänge Status invertiert
r4023, 1322
- TM120 Temperaturlauswertung Status
r4104, 1351
- TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten
intern
r4094, 1344
- TM150 Temperaturlauswertung Status
r4104, 1351
- TM31 Temperaturlauswertung Status
r4104, 1351
- TM41 Digitaleingänge Status invertiert
r4023, 1322
- Variable Meldefunktion Ausgangssignal
r3294, 1260
- VSM Temperaturlauswertung Status
r3664, 1285
- BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
r9492, 1551
- Bootlader Version
r0197, 825
- BOP Antriebsobjekt nach Hochlauf
p0008, 775
- BOP Anzeigefilter
p0004, 774
- BOP Benutzerdefinierte Liste
p0013, 778
- BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren
p0016, 779
- BOP Betriebsanzeige Auswahl
p0005, 774
- BOP Betriebsanzeige Modus
p0006, 774, 775
- BOP Hintergrundbeleuchtung
p0007, 775
- BOP Passwort Bestätigung (p0013)
p0012, 778
- BOP Passwort Eingabe (p0013)
p0011, 777
- BOP Zugriffsstufe
p0003, 773, 774
- BRAKE_MODE_CHOICE
MD 36600, 551
- Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module
p3860, 1312
- Braking Module Intern Einsatzschwelle Bremschopper
p3683, 1290

- Braking Module Intern Zk-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3682, 1290
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3862, 1312
- Bremschopper Bremswiderstand kalt
p1360, 1015
- Bremschopper Einsatzschwelle
p1362, 1015
- Bremschopper Widerstand Unsymmetrie
p1364, 1015
- Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung
p1278, 1003
- Bypass Drehzahlschwelle
p1265, 1001
- Bypass Konfiguration
p1260, 1000
- Bypass Schalter Überwachungszeit
p1274, 1002
- Bypass Totzeit
p1262, 1001
- Bypass Umschaltquelle Konfiguration
p1267, 1001
- Bypass Verzögerungszeit
p1264, 1001
- C**
- CAN Abort Connection Option Code
p8641, 1493
- CAN Anzahl freier RPDO-Kanäle
r8742, 1501
- CAN Bit Timing selection
p8623, 1493
- CAN Bitrate
p8622, 1493
- CAN Clear Bus Off Error
p8608, 1492
- CAN COB-ID Emergency Message
p8603, 1491
- CAN Device Type
r8600, 1491
- CAN Diagnosis Hardware
r8680, 1494
- CAN Drehzahlumrechnungsfaktor
p8798, 1504
- CAN Error Behaviour
p8609, 1492
- CAN Error Register
r8601, 1491
- CAN First Server SDO
r8610, 1492
- CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit
r8750, 1502
- CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit
r8760, 1502
- CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit
r8751, 1502
- CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit
r8761, 1502
- CAN Identity Object
r8607, 1492
- CAN Kanalaufteilung
p8740, 1501
- CAN NMT Zustand nach Hochlauf
p8684, 1494
- CAN NMT Zustände
p8685, 1494
- CAN Node Guarding
p8604, 1491
- CAN Node-ID
p8620, 1492
- CAN Node-ID wirksam
r8621, 1493
- CAN PDO Konfiguration Bestätigung
p8741, 1501
- CAN PDO Mapping Konfiguration
p8744, 1502
- CAN Pre-defined Error Field
p8611, 1492
- CAN Producer Heartbeat Time
p8606, 1491
- CAN Receive Mapping für RPDO 1
p8710, 1496
- CAN Receive Mapping für RPDO 2
p8711, 1496
- CAN Receive Mapping für RPDO 3
p8712, 1496
- CAN Receive Mapping für RPDO 4
p8713, 1496
- CAN Receive Mapping für RPDO 5
p8714, 1497
- CAN Receive Mapping für RPDO 6
p8715, 1497
- CAN Receive Mapping für RPDO 7
p8716, 1497
- CAN Receive Mapping für RPDO 8
p8717, 1497
- CAN Receive PDO 1
p8700, 1494
- CAN Receive PDO 2
p8701, 1494

CAN Receive PDO 3
p8702, 1495

CAN Receive PDO 4
p8703, 1495

CAN Receive PDO 5
p8704, 1495

CAN Receive PDO 6
p8705, 1495

CAN Receive PDO 7
p8706, 1496

CAN Receive PDO 8
p8707, 1496

CAN RPDO Überwachungszeit
p8699, 1494

CAN Steuerwort
r8795, 1503

CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch
p8790, 1503

CAN SYNC-Object
p8602, 1491

CAN Target Torque
r8797, 1504

CAN Target Velocity
r8796, 1503

CAN Transmit Mapping für TPDO 1
p8730, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 2
p8731, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 3
p8732, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 4
p8733, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 5
p8734, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 6
p8735, 1500

CAN Transmit Mapping für TPDO 7
p8736, 1501

CAN Transmit Mapping für TPDO 8
p8737, 1501

CAN Transmit PDO 1
p8720, 1498

CAN Transmit PDO 2
p8721, 1498

CAN Transmit PDO 3
p8722, 1498

CAN Transmit PDO 4
p8723, 1498

CAN Transmit PDO 5
p8724, 1499

CAN Transmit PDO 6
p8725, 1499

CAN Transmit PDO 7
p8726, 1499

CAN Transmit PDO 8
p8727, 1499

CAN Virtuelle Objekte
p8630, 1493

CAN Zuweisung Antrieb/Drive-ID
r8743, 1501

CART_JOG_MODE
MD 42650, 635

CART_JOG_SYSTEM
MD 21106, 330

CBE20 DAP ID
r8959, 1529

CBE20 Default Gateway of Station
p8942, 1528

CBE20 Default Gateway of Station active
r8952, 1529

CBE20 DHCP Mode
p8944, 1528

CBE20 DHCP Mode active
r8954, 1529

CBE20 Firmware Auswahl
p8835, 1505

CBE20 IP Address of Station
p8941, 1527

CBE20 IP Address of Station active
r8951, 1528

CBE20 IP Address Remote Controller 1
r8971, 1531

CBE20 IP Address Remote Controller 2
r8972, 1531

CBE20 MAC Address of Station
r8955, 1529

CBE20 Name of Station
p8940, 1527

CBE20 Name of Station active
r8950, 1528

CBE20 Remote Controller Anzahl
p8829, 1504

CBE20 Schnittstellen-Konfiguration
p8945, 1528

CBE20 Subnet Mask of Station
p8943, 1528

CBE20 Subnet Mask of Station active
r8953, 1529

CBE20 Subslot Controller-Zuordnung
r8970, 1531

CC_ASSIGN_FASTOUT_MASK
MD 10420, 64

CC_COLLISION_WIN
MD 63544, 769

- CC_HW_DEBUG_MASK
MD 10430, 65
- CC_MASTER_AXIS
MD 63540, 767
- CC_OFFSET_MASTER
MD 63545, 769
- CC_POSITION_TOL
MD 63541, 767
- CC_PROTECT_A_DBD_INDEX
MD 61534, 745
- CC_PROTECT_ACCEL
MD 63514, 766
- CC_PROTECT_DIR_IS_REVERSE
MD 61532, 745
- CC_PROTECT_MASTER
MD 63542, 768
- CC_PROTECT_OFFSET
MD 61518, 744
- CC_PROTECT_OPTIONS
MD 63543, 768
- CC_PROTECT_PAIRS
MD 61516, 744
- CC_PROTECT_SAFE_DIR
MD 61517, 744
- CC_PROTECT_WINDOW
MD 61519, 745
- CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION
MD 61533, 745
- CC_TDA_PARAM_UNIT
MD 10290, 52
- CC_TOA_PARAM_UNIT
MD 10292, 53
- CC_VDI_IN_DATA
MD 10400, 64
- CC_VDI_OUT_DATA
MD 10410, 64
- CC_VERSION_INFO
MD 18042, 193
- CCS_TDA_PARAM_UNIT
MD 10291, 52
- CCS_TOA_PARAM_UNIT
MD 10293, 53
- CEC_ENABLE
MD 32710, 502
- CEC_MAX_SUM
MD 32720, 503
- CEC_MAX_VELO
MD 32730, 504
- CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC
MD 32711, 503
- CEC_TABLE_ENABLE
MD 41300, 613
- CEC_TABLE_WEIGHT
MD 41310, 613
- CENTRAL_LUBRICATION
MD 12300, 151
- CHAMFER_NAME
MD 10656, 84
- CHAN_NAME
MD 20000, 256
- CHANGE_LANGUAGE_MODE
MD 9100, 25
- CHBFRAME_POWERON_MASK
MD 24004, 370
- CHBFRAME_RESET_MASK
MD 24002, 370
- CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
MD 20200, 289
- CHFRND_MODE_MASK
MD 20201, 289
- CHSFRAME_POWERON_MASK
MD 24008, 371
- CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK
MD 24007, 371
- CHSFRAME_RESET_MASK
MD 24006, 370
- CI
- APC Beschleunigungssensor Eingang
p3750, 1297
 - Beschleunigungsvorsteuerung
p1495, 1046
 - Datentransfer wortweise 0 senden
p8502, 1486
 - Datentransfer wortweise 1 senden
p8503, 1486
 - Datentransfer wortweise 2 senden
p8504, 1486
 - Datentransfer wortweise 3 senden
p8505, 1487
 - Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung
p1540, 1062
 - Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten
Skalierung
p1541, 1062
 - Drehmomentgrenze oben
p1522, 1054
 - Drehmomentgrenze oben Skalierung
p1528, 1058
 - Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset
p1552, 1066
 - Drehmomentgrenze oben/motorisch
p1522, 1053, 1054
 - Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung

- p1528, 1057
- Drehmomentgrenze unten
 - p1523, 1055
- Drehmomentgrenze unten Skalierung
 - p1529, 1058
- Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset
 - p1554, 1066, 1067
- Drehmomentgrenze unten/generatorisch
 - p1523, 1054, 1055
- Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung
 - p1529, 1058
- Drehmomentsollwert
 - p1503, 1048
- Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung
 - p1052, 964
- Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung
 - p1051, 964
- Drehzahlgrenze negative Drehrichtung
 - p1088, 972
- Drehzahlgrenze positive Drehrichtung
 - p1085, 970
- Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse
 - p1475, 1041
- Drehzahlregler Drehzahlistwert
 - p1440, 1029
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1
 - p1155, 983
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2
 - p1160, 984
- Drehzahlregler Integratorsetzwert
 - p1478, 1042, 1043
- Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung
 - p1479, 1043
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal
 - p1455, 1033, 1034
- Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung
 - p1466, 1039
- Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang
 - p1437, 1028
- Drehzahlsollwert 2
 - p2154, 1165
- Drehzahlsollwert für Meldungen
 - p2151, 1164
- Drehzahlvorsteuerung
 - p1430, 1025
- DSC Lageabweichung XERR
 - p1190, 985
- DSC Lagereglerverstärkung KPC
 - p1191, 985
- DSC Steuerwort DSC_STW
 - p1194, 986
- DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM
 - p1195, 986
- Dynamische Netzstützung Netzfrequenz Signalquelle
 - p5519, 1441
- Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel Signalquelle
 - p5518, 1441
- Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle
 - p5504, 1438
- Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle
 - p5503, 1438
- Eingangssignal wortweise 0
 - p8502, 1486
- Eingangssignal wortweise 1
 - p8503, 1486
- Eingangssignal wortweise 2
 - p8504, 1486
- Eingangssignal wortweise 3
 - p8505, 1487
- Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung
 - p3612, 1280
- Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert
 - p3611, 1280
- Einspeisung Stromgrenze generatorisch Skalierung
 - p3529, 1275
- Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung
 - p3528, 1275
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung
 - p3520, 1274
- Einspeisung Zusatzwirkstrom
 - p3515, 1273
- Einspeisung Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert
 - p3511, 1272
- EPOS Geschwindigkeitsoverride
 - p2646, 1229
- EPOS Lageistwert/Lagesetzwert
 - p2657, 1231
- EPOS LU/Umdrehung LU/mm
 - p2593, 1218
- EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt
 - p2594, 1218
- EPOS Messwert Referenzieren
 - p2660, 1232
- EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle
 - p2598, 1219
- EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle
 - p2578, 1216
- EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle
 - p2579, 1216
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI

Beschleunigungsoverride
 p2644, 1229
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
 Geschwindigkeitssollwert
 p2643, 1228
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung
 p2654, 1231
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert
 p2642, 1228
 EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
 Verzögerungsoverride
 p2645, 1229
 Erregerstromistwert Signalquelle
 p1640, 1079
 Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion
 p1542, 1063
 Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion
 p1542, 1063
 Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle
 p0480, 883
 Gegensystemregelung Sollwert
 p3641, 1284
 Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung
 p1052, 964
 Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung
 p1051, 964
 Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
 p1088, 971
 Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
 p1085, 970
 Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1
 p1155, 983
 Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 2
 p1160, 984
 Geschwindigkeitsregler Integratorwert
 p1478, 1042
 Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
 Adaptionssignal
 p1455, 1034
 Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung
 p1466, 1039
 Geschwindigkeitssollwert 2
 p2154, 1165
 Geschwindigkeitssollwert für Meldungen
 p2151, 1164
 Geschwindigkeitsvorsteuerung
 p1430, 1026
 Hauptsollwert
 p1070, 966
 Hauptsollwert Skalierung
 p1071, 966
 Hochlaufgeber Setzwert
 p1144, 981
 Hochlauframpe Skalierung
 p1138, 979
 IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort
 p2061, 1137, 1138
 IF1 PROFIdrive PZD senden Wort
 p2051, 1134, 1135
 IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
 p8899, 1522
 IF2 PZD senden Doppelwort
 p8861, 1511, 1512
 IF2 PZD senden Wort
 p8851, 1508, 1509
 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
 p2099, 1150
 Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset
 p1552, 1066
 Kraftgrenze oben/motorisch
 p1522, 1053, 1054
 Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
 p1528, 1058
 Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset
 p1554, 1066
 Kraftgrenze unten/generatorisch
 p1523, 1055
 Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
 p1529, 1058
 Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
 p3872, 1314
 Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
 Betrieb mit Geber
 p3874, 1314
 Leistungsgrenze
 p1555, 1067
 LR Geschwindigkeitssollwert
 p2531, 1202
 LR Lageistwert
 p2532, 1203
 LR Lageistwert setzen Setzwert
 p2515, 1198
 LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert
 p2513, 1197
 LR Lageoffset
 p2516, 1198
 LR Lageregler Adaption
 p2537, 1204
 LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle
 p2541, 1206
 LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
 Signalquelle
 p2541, 1205
 LR Lagesollwert

- p2530, 1202
LR LU/Umdrehung LU/mm
p2555, 1209
Master/Slave Stromaufteilungsfaktor
p3579, 1279
Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Auswahl
p3577, 1279
Master/Slave Wirkstromsollwert
p3570, 1278
Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Auswahl
p3572, 1278
Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Eingang
p3571, 1278
Messbuchsen Signalquelle
p0771, 919
Minimaldrehzahl Signalquelle
p1106, 974
Minimalgeschwindigkeit Signalquelle
p1106, 974
Motorhaltebremse öffnen Signalquelle Schwelle
p1220, 992
Motor-Masse Skalierung
p1497, 1046
Motorpotenziometer Automatik Sollwert
p1042, 962
Motorpotenziometer Setzwert
p1044, 962
Motortemperatur Signalquelle
p0603, 898
Motortemperatur Signalquelle 2
p0608, 899
Motortemperatur Signalquelle 3
p0609, 899
Netz PLL2 Spannung Signalquelle
p5574, 1446
Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung
dynamisch
p5408, 1422
Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert
p5406, 1422
Netzstatikregelung Spannung Signalquelle
p5404, 1421
Netzstatikregelung Spannungsregelung Signalquelle
p5425, 1425
Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
dynamisch
p5418, 1424
Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert
p5416, 1424
Netzstatikregelung Strom Signalquelle
p5403, 1421
Nockenfunktion Rücksetzzeit
p0715, 910
Nockenfunktion Setzzeit
p0714, 910
PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen
Signalquelle
p2045, 1132
Rücklauf rampe Skalierung
p1139, 979
Statik Kompensationsdrehmoment
p1486, 1044
Stillstandserkennung Schwellwert
p1225, 994
Stromgrenze variabel
p0641, 904
Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Eigenfrequenz
Tuning
p1655, 1082
TB30 Analogausgänge Signalquelle
p4071, 1339
Technologieregler Ausgang Skalierung
p2296, 1192
Technologieregler Begrenzung Offset
p2299, 1193
Technologieregler Istwert
p2264, 1187
Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle
p2297, 1193
Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle
p2298, 1193
Technologieregler Sollwert 1
p2253, 1185
Technologieregler Sollwert 2
p2254, 1185
Technologieregler Vorsteuersignal
p2289, 1191
TM31 Analogausgänge Signalquelle
p4071, 1339
TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1
p1155, 983
TM41 Gebernachbildung Lagesollwert
p4420, 1373
Trafo Primärspannung Signalquelle
p5487, 1435
Trägheitsmoment Skalierung
p1497, 1046, 1047
U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig
p1330, 1010
U/f-Steuerung Winkelsollwert
p1356, 1014
Variable Meldefunktion Signalquelle

- p3291, 1260
 Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle
 p0682, 908
 Zusatzdrehmoment 1
 p1511, 1049
 Zusatzdrehmoment 1 Skalierung
 p1512, 1049
 Zusatzdrehmoment 2
 p1513, 1050
 Zusatzdrehmoment 3
 p1569, 1067
 Zusatzflusssollwert
 p1571, 1068
 Zusatzkraft 1
 p1511, 1049
 Zusatzkraft 1 Skalierung
 p1512, 1050
 Zusatzkraft 2
 p1513, 1050
 Zusatzkraft 3
 p1569, 1067
 Zusatzsollwert
 p1075, 967
 Zusatzsollwert Skalierung
 p1076, 967
 Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung
 p3520, 1274
 Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert
 p3511, 1272
 CIRCLE_ERROR_CONST
 MD 21000, 322
 CIRCLE_ERROR_FACTOR
 MD 21010, 323
 CIRCLE_RAPID_FEED
 MD 55230, 725
 CLAMP_POS_TOL
 MD 36050, 544
 CLAMPING_TOLERANCE
 MD 53250, 699
 CLC_ACTIVE_AFTER_RESET
 MD 62524, 753
 CLC_ANALOG_INPUT
 MD 62502, 746
 CLC_AXNO
 MD 62500, 746
 CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT
 MD 62523, 753
 CLC_OFFSET_ASSIGN_ANAOUT
 MD 62522, 752
 CLC_PROG_ORI_ANGLE_AC_PARAM
 MD 62530, 754
 CLC_PROG_ORI_AX_MASK
 MD 62528, 754
 CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE
 MD 62529, 754
 CLC_SENSOR_ACCEL_LIMIT
 MD 62517, 751
 CLC_SENSOR_FILTER_TIME
 MD 62525, 754
 CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT
 MD 62505, 747
 CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME
 MD 62521, 752
 CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL
 MD 62520, 751
 CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT
 MD 62504, 747
 CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT
 MD 62506, 747
 CLC_SENSOR_VELO_LIMIT
 MD 62516, 751
 CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1
 MD 62511, 750
 CLC_SENSOR_VELO_TABLE_2
 MD 62513, 750
 CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1
 MD 62510, 749
 CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_2
 MD 62512, 750
 CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK
 MD 62508, 748
 CO
 Aktuelle Komponentenummer
 r3132, 1257
 Aktueller Störcode
 r2131, 1160
 Aktueller Störwert
 r3131, 1256
 Aktueller Warncode
 r2132, 1160
 Ankerkurzschluss extern Zustand
 r1238, 997
 APC Drehzahlistwert
 r3771, 1299
 APC Filterzweig 1 Anzeigewerte
 r3777, 1300
 APC Geschwindigkeitswert
 r3771, 1299
 APC Lastdrehzahl
 r3770, 1299
 APC Lastgeschwindigkeit
 r3770, 1298
 Ausgangsfrequenz

- r0066, 793
- Ausgangssignal wortweise 0
 - r8512, 1488
- Ausgangssignal wortweise 1
 - r8513, 1488
- Ausgangssignal wortweise 2
 - r8514, 1488
- Ausgangssignal wortweise 3
 - r8515, 1489
- Ausgangsspannung
 - r0072, 795
- Ausgangsspannung geglättet
 - r0025, 781
- Ausgangsstrom maximal
 - r0067, 793
- Aussteuergrad
 - r0074, 796
- Aussteuergradregler Ausgang
 - r5433, 1427
- Beschleunigungskraft
 - r1518, 1051
- Beschleunigungsmoment
 - r1518, 1051
- Bezugsbeschleunigung
 - r2707, 1241
- Bezugsdrehmoment
 - r2703, 1240
- Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz
 - r2700, 1238
- Bezugsfrequenz
 - r2700, 1238
- Bezugsfrequenz aktuell
 - r2700, 1239
- Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell
 - r2700, 1239
- Bezugskraft aktuell
 - r2703, 1240
- Bezugsleistung
 - r2704, 1240
- Bezugsspannung
 - r2701, 1239
- Bezugsstrom
 - r2702, 1239
- Bezugstemperatur
 - r2706, 1240
- Bezugswinkel
 - r2705, 1240
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
 - r2089, 1147
- Blindstromistwert
 - r0076, 796
- Blindstromsollwert
 - r0075, 796
- Bremschopper Ausgangsspannung
 - r1363, 1015
- CAN Statuswort
 - r8784, 1502
- CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent
 - r0755, 917
- CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom aktuell
 - r0752, 916
- Datentransfer wortweise 0 empfangen
 - r8512, 1488
- Datentransfer wortweise 1 empfangen
 - r8513, 1488
- Datentransfer wortweise 2 empfangen
 - r8514, 1488
- Datentransfer wortweise 3 empfangen
 - r8515, 1489
- Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1
 - r0479, 882
- Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler
 - r1547, 1064
- Drehmomentgrenze oben
 - p1520, 1052
- Drehmomentgrenze oben gesamt
 - r1534, 1060
- Drehmomentgrenze oben ohne Offset
 - r1526, 1057
- Drehmomentgrenze oben Skalierung
 - p1524, 1056
- Drehmomentgrenze oben wirksam
 - r1538, 1061
- Drehmomentgrenze oben/motorisch
 - p1520, 1052
- Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset
 - r1526, 1056
- Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung
 - p1524, 1055
- Drehmomentgrenze Offset
 - p1532, 1060
- Drehmomentgrenze unten
 - p1521, 1053
- Drehmomentgrenze unten gesamt
 - r1535, 1061
- Drehmomentgrenze unten ohne Offset
 - r1527, 1057
- Drehmomentgrenze unten Skalierung
 - p1525, 1056
- Drehmomentgrenze unten wirksam
 - r1539, 1062
- Drehmomentgrenze unten/generatorisch

- p1521, 1052, 1053
Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset
r1527, 1057
Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1525, 1056
Drehmomentistwert
r0080, 798, 799
Drehmomentsollwert
r0079, 798
Drehmomentsollwert (gesteuert)
r1617, 1075
Drehmomentsollwert Funktionsgenerator
r1651, 1081
Drehmomentsollwert gesamt
r0079, 798
Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung
r1509, 1049
Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment
r1508, 1048
Drehzahlfixsollwert 1
p1001, 952
Drehzahlfixsollwert 10
p1010, 956
Drehzahlfixsollwert 11
p1011, 956
Drehzahlfixsollwert 12
p1012, 956
Drehzahlfixsollwert 13
p1013, 957
Drehzahlfixsollwert 14
p1014, 957
Drehzahlfixsollwert 15
p1015, 957
Drehzahlfixsollwert 2
p1002, 953
Drehzahlfixsollwert 3
p1003, 953
Drehzahlfixsollwert 4
p1004, 953
Drehzahlfixsollwert 5
p1005, 954
Drehzahlfixsollwert 6
p1006, 954
Drehzahlfixsollwert 7
p1007, 955
Drehzahlfixsollwert 8
p1008, 955
Drehzahlfixsollwert 9
p1009, 955
Drehzahlfixsollwert wirksam
r1024, 959
Drehzahlgrenze negativ wirksam
r1087, 971
Drehzahlgrenze negative Drehrichtung
p1086, 971
Drehzahlgrenze positiv wirksam
r1084, 970
Drehzahlgrenze positive Drehrichtung
p1083, 969, 970
Drehzahlwert
r0063, 792
Drehzahlwert geglättet
r0021, 779, 780
r0063, 791
r1445, 1030
Drehzahlwert geglättet Meldungen
r2169, 1168
Drehzahlwert uneglättet
r0061, 790, 791
Drehzahlregler Drehzahlwert am Istwerteingang
r1443, 1030
Drehzahlregler Drehzahlwert
r1438, 1028
Drehzahlregler Drehzahlwert 1 und 2
r1169, 984
Drehzahlregler I-Drehmomentausgang
r1482, 1044
Drehzahlregler P-Drehmomentausgang
r1481, 1043
Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang
r1480, 1043
Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 1040
Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlwert Ausgang
r1436, 1027
Drehzahlregler Regeldifferenz
r0064, 792
Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil
r1454, 1033
Drehzahlregler Sollwert Summe
r1170, 984
Drehzahlwert nach Filter
r0062, 791
Drehzahlwert nach Minimalbegrenzung
r1112, 975
Drehzahlwert vor Sollwertfilter
r0060, 789
Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung
r1432, 1026
Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell

- r1431, 1026
- Dynamische Netzstützung Ausgang
 - r5510, 1439
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Amplitude
 - r5511, 1440
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag
 - r5512, 1440
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/
Gegensystem
 - r5513, 1440
- Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/Beta
 - r5514, 1440
- Eingangsspannung
 - r0072, 795
- Eingangsspannung geglättet
 - r0025, 781
- Einspeisung Eingangsspannung Winkel
 - r3635, 1283
- Einspeisung Spannung Alpha/Beta
 - r3468, 1269
- Einspeisung Strom Alpha/Beta
 - r3467, 1269
- Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter Sollwert
 - r3517, 1273
- EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke
 - r2680, 1235
- EPOS Auftrag aktuell
 - r2675, 1234
- EPOS Auftragsmodus aktuell
 - r2677, 1235
- EPOS Auftragsparameter aktuell
 - r2676, 1235
- EPOS Beschleunigungsoverride aktuell
 - r2673, 1234
- EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert
 - p2692, 1238
- EPOS Betriebsart aktuell
 - r2669, 1233
- EPOS Externer Satzwechsel Istposition
 - r2678, 1235
- EPOS Geschwindigkeit Festsollwert
 - p2691, 1238
- EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam
 - r2681, 1235
- EPOS Geschwindigkeitssollwert
 - r2666, 1233
- EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell
 - r2672, 1234
- EPOS Korrekturwert
 - r2685, 1236
- EPOS Kraftbegrenzung wirksam
 - r2686, 1237
- EPOS Kraftsollwert
 - r2687, 1237
- EPOS Lagesollwert
 - r2665, 1233
- EPOS Momentenbegrenzung wirksam
 - r2686, 1237
- EPOS Momentensollwert
 - r2687, 1237
- EPOS Position Festsollwert
 - p2690, 1237
- EPOS Positionssollwert aktuell
 - r2671, 1234
- EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert
 - p2599, 1220
- EPOS Restweg
 - r2682, 1236
- EPOS Software-Endschalter Minus
 - p2580, 1216
- EPOS Software-Endschalter Plus
 - p2581, 1216
- EPOS Umkehrlosekompensation Wert
 - r2667, 1233
- EPOS Verzögerungsoverride aktuell
 - r2674, 1234
- EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert
 - p2693, 1238
- Erregerstromsollwert
 - r1626, 1077
- Erregerstromüberwachung Ausgang
 - r1644, 1080
- Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung
 - r1543, 1063
- Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung
 - r1543, 1063
- Feldschwächregler Ausgang
 - r1597, 1072
- Feldschwächregler/Flussregler Ausgang
 - r1593, 1071
- Flussistwert
 - r0084, 801
- Flusssollwert
 - p1570, 1067
 - r0083, 800, 801
- Flusssollwert gesamt
 - r1598, 1072
- Funktionsgenerator Ausgangssignal
 - r4818, 1403
- Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
 - r4817, 1403
- Funktionsgenerator Freie Messfunktion
Ausgangssignal

- r4834, 1406
- Geber Diagnosesignal Doppelwort
r0497, 891
- Geber Diagnosesignal High-Wort
r0499, 891
- Geber Diagnosesignal Low-Wort
r0498, 891
- Geberlageistwert Gn_XIST1
r0482, 884
- Geberlageistwert Gn_XIST2
r0483, 884
- Geberzustandswort Gn_ZSW
r0481, 883
- Gegensystemregelung Stellgröße
r3642, 1284
- Gegensystemregelung Stromistwert
r3638, 1283
- Gegensystemregelung Stromsollwert
r3637, 1283
- Gesamtsollwert wirksam
r1078, 968
- Geschwindigkeitsfestsollwert 1
p1001, 952
- Geschwindigkeitsfestsollwert 10
p1010, 955
- Geschwindigkeitsfestsollwert 11
p1011, 956
- Geschwindigkeitsfestsollwert 12
p1012, 956
- Geschwindigkeitsfestsollwert 13
p1013, 957
- Geschwindigkeitsfestsollwert 14
p1014, 957
- Geschwindigkeitsfestsollwert 15
p1015, 957
- Geschwindigkeitsfestsollwert 2
p1002, 953
- Geschwindigkeitsfestsollwert 3
p1003, 953
- Geschwindigkeitsfestsollwert 4
p1004, 953
- Geschwindigkeitsfestsollwert 5
p1005, 954
- Geschwindigkeitsfestsollwert 6
p1006, 954
- Geschwindigkeitsfestsollwert 7
p1007, 954
- Geschwindigkeitsfestsollwert 8
p1008, 955
- Geschwindigkeitsfestsollwert 9
p1009, 955
- Geschwindigkeitsfestsollwert wirksam
r1024, 959
- Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam
r1087, 971
- Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
p1086, 971
- Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam
r1084, 970
- Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
p1083, 970
- Geschwindigkeitsistwert geglättet
r0021, 780
r0063, 791
r1445, 1030
- Geschwindigkeitsistwert geglättet Meldungen
r2169, 1168
- Geschwindigkeitsistwert ungeglättet
r0061, 790
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
r1438, 1028
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1
und 2
r1169, 984
- Geschwindigkeitsregler I-Kraftausgang
r1482, 1044
- Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang
r1480, 1043
- Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang
r1481, 1043
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell
Geschw_sollwert Ausgang
r1436, 1028
- Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz
r0064, 792
- Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil
r1454, 1033
- Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe
r1170, 984
- Geschwindigkeitssollwert nach Filter
r0062, 791
- Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung
r1112, 974
- Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter
r0060, 790
- Geschwindigkeitsvorsteuerung nach Symmetrierung
r1432, 1026
- Gleichstrom im Zwischenkreis
r0068, 793
- Hauptsollwert wirksam
r1073, 967
- HF Dämpfungsspannung Istwert
r5171, 1418
- HF Damping Module Überlast I2t

- r5173, 1418
HF Temperaturen
r5172, 1418
Hochlaufgeber Beschleunigung
r1149, 982
Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang
r1150, 982
Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang
r1150, 982
Hochlaufgeber Sollwert am Eingang
r1119, 976
I_max-Regler Frequenzgang
r1343, 1012
IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort
r2060, 1137
IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort
r2050, 1133, 1134
IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
r8889, 1520
IF2 PZD empfangen Doppelwort
r8860, 1511
IF2 PZD empfangen Wort
r8850, 1507, 1508
Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung
r5582, 1447
Isd-Regler Ausgang
r1723, 1088
Isq-Regler Ausgang
r1718, 1088
Kippleistungswert
r1549, 1065
Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal
r1548, 1064
Kraftausnutzung
r0081, 799
Kraftgrenze oben gesamt
r1534, 1061
Kraftgrenze oben wirksam
r1538, 1062
Kraftgrenze oben/motorisch
p1520, 1052
Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset
r1526, 1057
Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
p1524, 1055
Kraftgrenze unten gesamt
r1535, 1061
Kraftgrenze unten wirksam
r1539, 1062
Kraftgrenze unten/generatorisch
p1521, 1053
Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset
r1527, 1057
Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1525, 1056
Kraftistwert
r0080, 799
Kraftoffset Kraftgrenze
p1532, 1060
Kraftsollwert Funktionsgenerator
r1651, 1081
Kraftsollwert gesamt
r0079, 798
Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung
r1509, 1049
Längsspannungssollwert
r1732, 1090
Langstator Kommutierungswinkel 1
p3878, 1315
Langstator Kommutierungswinkel 2
p3879, 1315
Last Masse
r1493, 1045
Lastgetriebe Absolutwert
r2723, 1241
Lastgetriebe Lagedifferenz
r2724, 1241
Leistungsfaktorwert
r0087, 801
Leistungsteil Ausgangsstrom maximal
r0289, 839
Leistungsteil Temperaturen
r0037, 786
Leistungsteil Überlast I2t
r0036, 786
Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur
r0293, 839
LR Drehzahlsollwert
r2560, 1211
LR Drehzahlsollwert gesamt
r2562, 1212
LR Drehzahlvorsteuerwert
r2561, 1211
LR Geberjustage Offset
p2525, 1201
LR Geschwindigkeitswert
r2522, 1200
LR Geschwindigkeitssollwert
r2560, 1211
LR Geschwindigkeitssollwert gesamt
r2562, 1211
LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert

- r2561, 1211
- LR Kraftvorsteuerwert
r2564, 1212
- LR Lageistwert
r2521, 1200
- LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort
r2520, 1199
- LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze
p2540, 1205
- LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
p2540, 1205
- LR Lagereglerausgang I-Anteil
r2559, 1210
- LR Lagereglerausgang P-Anteil
r2558, 1210
- LR Lagereglereingang Regelabweichung
r2557, 1210
- LR Lagesollwert nach Sollwertglättung
r2556, 1209
- LR LU/mm
r2524, 1200
- LR LU/Umdrehung
r2524, 1200
- LR Messwert
r2523, 1200
- LR Momentenvorsteuerwert
r2564, 1212
- LR Schleppabstand aktuell
r2565, 1212
- LR Schleppabstand dynamisches Modell
r2563, 1212
- Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Ausgang
r3578, 1279
- Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer
Ausgang
r3573, 1278
- Messgetriebe Geberrohwert absolut
r0486, 885, 886
- Messgetriebe Geberrohwert inkrementell
r0485, 885
- Messgetriebe Lagedifferenz
r0477, 882
- Messtaster Diagnosewort
r0567, 894
- Messtaster Drehzahlwert
r0586, 896
- Messtaster Geschwindigkeitswert
r0586, 896
- Messtaster Messzeit gemessen
r0587, 896
- Messtaster Pulszähler
r0588, 896
- Messtaster-Zeitstempel
r0565, 893
- Messtaster-Zeitstempelbezug
r0566, 893
- Modulator Mode aktuell
r1809, 1102
- Momentenausnutzung
r0081, 799
- Motorauslastung
r0034, 785
- Motorhaltebremse Startfrequenz
p1351, 1014
- Motormodell Drehzahladaption I-Anteil
r1771, 1096
- Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil
r1770, 1096
- Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor
Hochlaufgeber
r1045, 963
- Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert vor
Hochlaufgeber
r1045, 963
- Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber
r1050, 963, 964
- Motortemperatur
r0035, 785
- Netz PLL2 Frequenz
r6311, 1449
- Netz PLL2 Netzwinkel gemessen
r6316, 1450
- Netz PLL2 Phasenwinkel
r6314, 1450
- Netz PLL2 Spannung geglättet
r6313, 1449
- Netzfrequenz
r0066, 792
- Netzfrequenz geglättet
r0024, 781
- Netzstatikregelung Netzstrom Betrag
r5447, 1429
- Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl
p4688, 1383
- Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U
r7020, 1453
- Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V
r7021, 1453
- Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W
r7022, 1454
- Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal
r7220, 1466
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum

Wechselrichter
r7201, 1460

Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase U
r7025, 1454

Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase V
r7026, 1454

Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase W
r7027, 1454

Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U
r7231, 1469

Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V
r7232, 1469

Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W
r7233, 1469, 1470

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U
r7223, 1467

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset
r7226, 1467

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V
r7224, 1467

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset
r7227, 1468

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W
r7225, 1467

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset
r7228, 1468

Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V, W
r7229, 1468

Par_schaltg Stromistwert Betrag
r7222, 1466

Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r7315, 1472

Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 2 Istwert
r7316, 1472

Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1
Istwert
r7310, 1472

Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2
Istwert
r7311, 1472

Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2
r7300, 1471

Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3
r7301, 1471

Par_schaltg VSM Temperatur KTY
r7306, 1471

Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung
r7030, 1455

Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung
maximal
r7031, 1455

Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert
r7230, 1468

P-Flussregler Ausgang
r1602, 1072

Phasenstrom Istwert
r0069, 794

Pollagewinkel elektrisch normiert
r0093, 802

Pulsfrequenz
r1801, 1100

Pulsverfahren Antwort
r1608, 1074

Pulsverfahren Muster aktuell
r1606, 1073

Querspannungssollwert
r1733, 1090

Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang
r5255, 1420

Rechteckgeber Diagnose
r4689, 1383

Redundante Gebergroblage + CRC
r0484, 885

Reibkennlinie Ausgang
r3841, 1311

Schlupfkompensation Istwert
r1337, 1011

SI Motion Diagnose Geschwindigkeit
r9714, 1590

SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig
r9713, 1589

SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig
r9712, 1589

SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung
wirksam
r9733, 1594, 1595

Sollwert nach Richtungsbegrenzung
r1114, 975

Spindel Anlogsensor S1 Messwert
r5002, 1414

Spindel Digitalsensoren Status
r5003, 1414

Spindel Eigenschaften/Status
r5000, 1414

Spindel Spannzustand
r5001, 1414

Spindel Zusatztemperatur Istwert
r4105, 1351

Statikrückführung Drehzahlreduktion
r1490, 1045

Störpufferänderungen Zähler
r0944, 945

Stromistwert Betrag

r0068, 793, 794	p2214, 1179
Stromistwert Betrag geglättet	Technologieregler Festwert 15
r0027, 782	p2215, 1180
Stromistwert feldbildend	Technologieregler Festwert 2
r0076, 796	p2202, 1176
Stromistwert kraftbildend	Technologieregler Festwert 3
r0078, 798	p2203, 1177
Stromistwert momentenbildend	Technologieregler Festwert 4
r0078, 797, 798	p2204, 1177
Strommodell Isq nach Istwertnachführung	Technologieregler Festwert 5
r1639, 1079	p2205, 1177
Strommodell Lastwinkel	Technologieregler Festwert 6
r1627, 1077	p2206, 1177
Stromsollwert feldbildend	Technologieregler Festwert 7
r0075, 796	p2207, 1178
Stromsollwert kraftbildend	Technologieregler Festwert 8
r0077, 797	p2208, 1178
Stromsollwert momentenbildend	Technologieregler Festwert 9
r0077, 797	p2209, 1178
Summe Stör- und Warnpufferänderungen	Technologieregler Festwert wirksam
r2120, 1158	r2224, 1181
Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz	Technologieregler Istwert nach Filter
r3805, 1302	r2266, 1188
Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz	Technologieregler Istwert skaliert
r3812, 1303	r2272, 1189
Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz	Technologieregler Maximalbegrenzung
r3808, 1302	p2291, 1191
Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz	Technologieregler Minimalbegrenzung
r3814, 1303	p2292, 1191
Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
r3804, 1302	nach HLG
TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent	r2250, 1184
r4055, 1333	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor
TB30 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell	HLG
r4052, 1332	r2245, 1184
Technologieregler Ausgang Skalierung	Technologieregler Sollwert nach Filter
p2295, 1192	r2262, 1187
Technologieregler Ausgangssignal	Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber
r2294, 1192	r2260, 1186
Technologieregler Fehler	Temperatureingang
r2273, 1190	r0035, 785
Technologieregler Festwert 1	TM120 Temperaturistwert
p2201, 1176	r4105, 1352
Technologieregler Festwert 10	TM150 Gruppe Temperaturistwert Maximalwert
p2210, 1178	r4112, 1353
Technologieregler Festwert 11	TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert
p2211, 1179	r4113, 1353
Technologieregler Festwert 12	TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert
p2212, 1179	r4114, 1353
Technologieregler Festwert 13	TM150 Temperaturistwert
p2213, 1179	r4105, 1352
Technologieregler Festwert 14	TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status

r4024, 1322
TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status
invertiert
r4025, 1322
TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055, 1333
TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom
aktuell
r4052, 1332
TM31 Temperaturistwert
r4105, 1352
TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055, 1333
TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell
r4052, 1332
TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1
r0479, 882
TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1
r0482, 884
TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2
r0483, 884
TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW
r0481, 883
Trafo Sekundärspannung
r5498, 1437
Trafo Sekundärspannung transformiert
r5488, 1436
Trafo Sekundärstrom
r5497, 1437
Trägheitsmoment gesamt
r1493, 1045
Transformationswinkel
r0094, 802, 803
U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert
r1348, 1013
Vdc-Regler Ausgang
r1258, 1000
Vdc-Regler Ausgang (U/f)
r1298, 1006
VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r3673, 1289
VSM 10-V-Eingang 2 Istwert
r3674, 1289
VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert
r3671, 1288
VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert
r3672, 1288
VSM Eingang Netzspannung u1 - u2
r3661, 1285
VSM Eingang Netzspannung u2 - u3
r3662, 1285
VSM Netzfilter Kapazität
r3677, 1289
VSM Temperatur KTY
r3666, 1286
VSM Temperatúrauswertung Status
r3664, 1286
VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert
r5473, 1433
VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert
r5474, 1433
VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert
r5471, 1433
VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert
r5472, 1433
VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2
r5461, 1431
VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3
r5462, 1432
VSM2 Temperatur KTY
r5466, 1432
VSM2 Temperatúrauswertung Status
r5464, 1432
Warnpufferänderungen Zähler
r2121, 1158
Winkeldifferenz
r1359, 1014
Wirkleistungsistwert
r0082, 800
Wirkleistungsistwert geglättet
r0032, 784
Wirkstromistwert
r0078, 797
Wirkstromsollwert
r0077, 797
XIST1_ERW Istwert
r4653, 1377
Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke
r0687, 909
Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke
r0686, 908
Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige
r0688, 909
Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment
r1516, 1051
Zusatzsollwert wirksam
r1077, 968
Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert
r3517, 1273
Zwischenkreisspannung geglättet
r0026, 781, 782
Zwischenkreisspannung Istwert
r0070, 794, 795
Zwischenkreisspannung Sollwert

- r0088, 801, 802
- CO/BO
- Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung
Zustandswort
r1239, 997
 - Antriebsdatensatz DDS angewählt
r0837, 928
 - Antriebsdatensatz DDS wirksam
r0051, 789
 - Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort
r0863, 933
 - Befehlsdatensatz CDS angewählt
r0836, 928
 - Befehlsdatensatz CDS wirksam
r0050, 788
 - Bypass Steuer-/Zustandswort
r1261, 1000
 - CU Digitaleingänge Status
r0722, 911
 - CU Digitaleingänge Status invertiert
r0723, 911, 912
 - CX Digitaleingänge Status
r0722, 911
 - CX Digitaleingänge Status invertiert
r0723, 912
 - Datensatzumschaltung Zustandswort
r0835, 927, 928
 - Digitaleingänge Status
r4022, 1320
 - Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung
Zustandswort
r5522, 1441
 - Dynamische Netzstützung Zustandswort
r5502, 1438
 - Einspeisung gesamt Betrieb
r0873, 934
 - Einspeisung Zustandswort
r3405, 1263, 1264
 - EPOS Zustandswort 1
r2683, 1236
 - EPOS Zustandswort 2
r2684, 1236
 - EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrssatz
r2670, 1233
 - Erregung Steuerwort
r1648, 1080
 - Erregung Zustandswort
r1649, 1081
 - Fangen U/f-Steuerung Status
r1204, 988
 - Fangen Vektorregelung Status
r1205, 988
 - Fehlende Freigaben
r0046, 787, 788
 - Hochlaufgeber Zustandswort
r1199, 987
 - Langstator Zustandswort
r3875, 1314, 1315
 - LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1
r2527, 1201
 - LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2
r2528, 1202
 - LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3
r2529, 1202
 - LR Zustandswort
r2526, 1201
 - Meldungen Zustandswort global
r3114, 1255
 - Motorhaltebremse Zustandswort
r1229, 995
 - Motorumschaltung Schützrückmeldung
Zustandswort
r0832, 927
 - Motorumschaltung Zustandswort
r0830, 927
 - NAMUR Meldebitleiste
r3113, 1255
 - Netz Leistungsschalter Ansteuersignale
r5493, 1436
 - Netz PLL2 Statuswort
r5572, 1446
 - Netz Synchronisierung Statuswort
r5499, 1437
 - Netzstatikregelung Zustandswort
r5402, 1421
 - Netzüberwachung Zustandswort
r5542, 1442
 - Nockenfunktion Ausgang
r0716, 910
 - ODER-Verknüpfung Ergebnis
r2817, 1242
 - Pe Energiesparen aktiv/inaktiv
r5613, 1449
 - Reibkennlinie Zustandswort
r3840, 1310
 - SI Digitalausgänge Status
r1005, 1627
 - SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1)
r1005, 1626
 - SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2)
r1015, 1632
 - SI Digitaleingänge 20 ... 23 Status

r1005, 1627	r5452, 1430
SI Digitaleingänge Status	Sync-Netz-Antrieb Steuerwort
r1005, 1626	r3803, 1302
SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1)	Sync-Netz-Antrieb Zustandswort
r1005, 1626	r3819, 1303
SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2)	TB30 Digitaleingänge Status
r1015, 1632	r4022, 1321
SI Motion Ansteuersignale 1	Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort
r9718, 1590	r2225, 1181
SI Motion Ansteuersignale 2	Technologieregler Zustandswort
r9719, 1590	r2349, 1194
SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale	TM15DI/DO Digitaleingänge Status
r9723, 1592	r4022, 1321
SI Motion antriebsintegriert Statussignale	TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert
r9722, 1591	r4023, 1322
SI Motion antriebsintegriert Steuersignale	TM31 Digitaleingänge Status
r9720, 1591	r4022, 1321
SI Motion Safety Info Channel Zustandswort	TM31 Digitaleingänge Status invertiert
r9734, 1595	r4023, 1322
SI Motion Statussignale	TM41 Digitaleingänge Status
r9721, 1591	r4022, 1321
SI Status	TM41 Gebernachbildung Status
r1005, 1627	r4402, 1372
SI Status (Control Unit + Motor Module)	Triggerwort für Störungen und Warnungen
r9773, 1599	r2129, 1160
SI Status (Control Unit)	UND-Verknüpfung Ergebnis
r9772, 1599	r2811, 1242
SI Status (Gruppe STO)	Wiedereinschaltautomatik Status
r9774, 1600	r1214, 991
SI Status (Motor Module)	XIST1_ERW Status
r9872, 1605	r4654, 1377
Steuerwort Ablaufsteuerung	Zustandswort Ablaufsteuerung
r0898, 938	r0899, 939
Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung	Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung
r0898, 937	r0899, 938
Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO	Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO
r0898, 937	r0899, 939
Steuerwort Antriebsobjekt 1	Zustandswort Antriebsobjekt 1
r0898, 937	r0899, 938
Steuerwort BOP	Zustandswort Drehzahlregler
r0019, 779	r1407, 1017, 1018
Steuerwort Drehzahlregler	Zustandswort Geschwindigkeitsregler
r1406, 1017	r1407, 1018
Steuerwort Geschwindigkeitsregler	Zustandswort Regelung
r1406, 1017	r0056, 789
Steuerwort Sollwertkanal	Zustandswort Störungen/Warnungen 1
r1198, 987	r2139, 1161
Steuerwort Störungen/Warnungen	Zustandswort Störungen/Warnungen 2
r2138, 1161	r2135, 1161
Stromhystereseregler Ablaufsteuerung	Zustandswort Stromregler
Zustandswort	r1408, 1018
	Zustandswort Überwachungen 1

r2197, 1174, 1175
 Zustandswort Überwachungen 2
 r2198, 1175
 Zustandswort Überwachungen 3
 r2199, 1175, 1176
 Zustandswort Zwischenkreisregelung
 r3405, 1264
 COLLECT_TOOL_CHANGE
 MD 20128, 279
 COLLISION_CONFIG
 MD 18950, 244
 COLLISION_MASK
 MD 19830, 256
 COLLISION_SAFETY_DIST
 MD 10622, 81
 COLLISION_TOLERANCE
 MD 10619, 80
 COM_CONFIGURATION
 MD 10161, 43
 COM_IPO_STRATEGY
 MD 10073, 33
 COM_IPO_TIME_RATIO
 MD 10072, 33
 COMM BOARD Diagnosekanal lesen
 r8858, 1510
 COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten
 r8849, 1507
 COMM BOARD Identifikationsdaten
 r8859, 1511
 COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren
 p8842, 1506
 COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten
 p8841, 1506
 COMM BOARD Überwachungszeit
 p8840, 1505
 COMM BOARD Zustand
 r8854, 1510
 COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten
 r2058, 1137
 COMM INT Identifikationsdaten
 r2059, 1137
 COMM INT Überwachungszeit
 p2040, 1131
 COMM INT Zustand
 r2054, 1136
 COMP_ADD_VELO_FACTOR
 MD 32760, 505
 COMP_MASK
 MD 19300, 248
 COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
 MD 10530, 74
 COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
 MD 10531, 74
 COMPAR_THRESHOLD_1
 MD 41600, 620
 COMPAR_THRESHOLD_2
 MD 41601, 620
 COMPAR_TYPE_1
 MD 10540, 75
 COMPAR_TYPE_2
 MD 10541, 76
 COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT
 MD 20170, 285
 COMPRESS_CONTUR_TOL
 MD 42475, 629
 COMPRESS_ORI_ROT_TOL
 MD 42477, 629
 COMPRESS_ORI_TOL
 MD 42476, 629
 COMPRESS_POS_TOL
 MD 33100, 511
 COMPRESS_SMOOTH_FACTOR
 MD 20485, 310
 COMPRESS_SMOOTH_FACTOR_2
 MD 20487, 310
 COMPRESS_SPLINE_DEGREE
 MD 20486, 310
 COMPRESS_VELO_TOL
 MD 20172, 285
 COMPRESSOR_MODE
 MD 20482, 308
 COMPRESSOR_PERFORMANCE
 MD 20484, 310
 CONE_ANGLE
 MD 42995, 646
 CONST_VELO_MIN_TIME
 MD 20500, 311
 CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT
 MD 21070, 325
 CONTOUR_DEF_ANGLE_NAME
 MD 10652, 84
 CONTOUR_SAMPLING_FACTOR
 MD 10682, 85
 CONTOUR_TOL
 MD 36400, 549
 CONTOUR_TUNNEL_REACTION
 MD 21060, 325
 CONTOUR_TUNNEL_TOL
 MD 21050, 324
 CONTOURHANDWH_IMP_PER_LATCH
 MD 11322, 124
 CONTPREC
 MD 42450, 628

- Control Unit Betriebsanzeige
r0002, 771
- Control Unit Firmware-Version
r0018, 779
- Control Unit Temperatur
r0037, 786
- CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS
MD 13120, 170
- CONVERT_SCALING_SYSTEM
MD 10260, 50
- COREFILE_NAME
MD 18930, 244
- CORNER_SLOWDOWN_CRIT
MD 42526, 633
- CORNER_SLOWDOWN_END
MD 42522, 633
- CORNER_SLOWDOWN_OVR
MD 42524, 633
- CORNER_SLOWDOWN_START
MD 42520, 633
- CORR_VELO
MD 32070, 477
- COUP_SYNC_DELAY_TIME
MD 37240, 594
- COUPLE_AXIS_1
MD 21300, 341
- COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
MD 21320, 343
- COUPLE_IS_WRITE_PROT_1
MD 21340, 344
- COUPLE_POS_TOL_COARSE
MD 37200, 592
- COUPLE_POS_TOL_COARSE_2
MD 37202, 592
- COUPLE_POS_TOL_FINE
MD 37210, 593
- COUPLE_POS_TOL_FINE_2
MD 37212, 593
- COUPLE_RATIO_1
MD 42300, 625
- COUPLE_RESET_MODE_1
MD 21330, 343
- COUPLE_VELO_TOL_COARSE
MD 37220, 593
- COUPLE_VELO_TOL_FINE
MD 37230, 594
- COUPLING_MODE_1
MD 21310, 342
- CPREC_WITH_FFW
MD 20470, 304
- CRIT_SPLINE_ANGLE
MD 42470, 629
- CTAB_DEFAULT_MEMORY_TYPE
MD 20905, 322
- CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION
MD 20900, 321
- CTRLOUT_LIMIT
MD 36210, 547
- CTRLOUT_LIMIT_TIME
MD 36220, 547
- CTRLOUT_MODULE_NR
MD 30110, 455
- CTRLOUT_NR
MD 30120, 455
- CTRLOUT_TYPE
MD 30130, 455
- CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren
p0766, 918
- CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
Anschremschwelle
p0761, 918
- CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
Verzögerungszeit
p0762, 918
- CU Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung
p0768, 919
- CU Analogeingang Glättungszeitkonstante
p0753, 917
- CU Analogeingang Kennlinie Wert x1
p0757, 917
- CU Analogeingang Kennlinie Wert x2
p0759, 917
- CU Analogeingang Kennlinie Wert y1
p0758, 917
- CU Analogeingang Kennlinie Wert y2
p0760, 918
- CU Analogeingang Offset
p0763, 918
- CU Analogeingang Simulationsmodus
p0797, 923
- CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
p0798, 923
- CU Analogeingang Typ
p0756, 917
- CU Digitalausgänge invertieren
p0748, 916
- CU Digitalausgänge Status
r0747, 915, 916
- CU Digitalausgänge Zugriffshöhe
r0729, 912, 913
- CU Digitaleingänge Klemmenistwert
r0721, 910, 911
- CU Digitaleingänge Simulationsmodus
p0795, 922

- CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
 p0796, 922, 923
 CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit
 p0799, 923, 924
 CU Eingang oder Ausgang einstellen
 p0728, 912
 CUBIC_SPLINE_BLOCKS
 MD 20160, 285
 CU-LINK Slave Komponentenummer
 p0162, 822
 CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL
 MD 20602, 313
 CURV_EFFECT_ON_PATH_JERK
 MD 20603, 313
 CUTCOM_ACT_DEACT_CTRL
 MD 42494, 630
 CUTCOM_CLSD_CONT
 MD 42496, 632
 CUTCOM_CORNER_LIMIT
 MD 20210, 290
 CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT
 MD 20230, 291
 CUTCOM_DECEL_LIMIT
 MD 42528, 634
 CUTCOM_G40_STOPRE
 MD 42490, 630
 CUTCOM_INTERS_POLY_ENABLE
 MD 20256, 292
 CUTCOM_MAX_DISC
 MD 20220, 290
 CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS
 MD 20240, 291
 CUTCOM_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
 MD 20250, 291
 CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS
 MD 20252, 292
 CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT
 MD 21080, 325
 CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT
 MD 21082, 326
 CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT
 MD 21084, 326
 CUTDIRMOD
 MD 42984, 645
 CUTMOD_ERR
 MD 20125, 278
 CUTMOD_INIT
 MD 20127, 279
 CUTMOD_PLANE_TOL
 MD 42998, 646
 CUTMODK_INIT
 MD 20129, 279
 CUTTING_EDGE_DEFAULT
 MD 20270, 293
 CUTTING_EDGE_RESET_VALUE
 MD 20130, 280
 CX Digitalausgänge invertieren
 p0748, 916
 CX Digitalausgänge Status
 r0747, 915
 CX Digitalausgänge Zugriffshoheit
 r0729, 913
 CX Digitaleingänge Klemmenistwert
 r0721, 910
 CX Digitaleingänge Simulationsmodus
 p0795, 922
 CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
 p0796, 923
 CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit
 p0799, 924
 CX Eingang oder Ausgang einstellen
 p0728, 912
- D**
- D_NO_FCT_CYCLE_NAME
 MD 11717, 144
 Datensatzumschaltung Konfiguration
 p0833, 927
 Datentransfer wortweise Skalierung
 p8520, 1489
 Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl
 p2039, 1131
 Debypass Verzögerungszeit
 p1263, 1001
 DEFAULT_FEED
 MD 42110, 622
 DEFAULT_ROT_FACTOR_R
 MD 42150, 624
 DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS
 MD 43120, 648
 DEFAULT_SCALE_FACTOR_P
 MD 42140, 624
 DEPTH_OF_LOGFILE_OPT
 MD 17600, 190
 DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF
 MD 17610, 191
 DES_VELO_LIMIT
 MD 36520, 550
 DESVAL_DELAY_ENABLE
 MD 32890, 507
 DESVAL_DELAY_TIME
 MD 32895, 508

Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW
r0487, 886

Diagnose Telegrammauswahl
p7830, 1478

Diagnoseattribute Störung
r3122, 1256

Diagnoseattribute Warnung
r3123, 1256

DIAMETER_AX_DEF
MD 20100, 263

Digitalausgänge invertieren
p4048, 1330

Digitalausgänge Status
r4047, 1330

Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1320

d-Induktivität Identifikationsstrom
r1933, 1114

d-Induktivität identifiziert
r1932, 1114

DIR_VECTOR_NAME_TAB
MD 10640, 82

DISABLE_PLC_START
MD 22622, 364

DISP_COORDINATE_SYSTEM
MD 52000, 685

DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT
MD 52010, 685

DISP_PLANE_MILL
MD 52005, 685

DISP_PLANE_TURN
MD 52006, 685

DISP_RES_ANGLE
MD 51020, 663

DISP_RES_INCH
MD 51010, 662

DISP_RES_INCH_CUT_RATE
MD 51014, 663

DISP_RES_INCH_FEED_P_REV
MD 51011, 662

DISP_RES_INCH_FEED_P_TIME
MD 51012, 662

DISP_RES_INCH_FEED_P_TOOTH
MD 51013, 662

DISP_RES_MM
MD 51000, 661

DISP_RES_MM_CONST_CUT_RATE
MD 51004, 662

DISP_RES_MM_FEED_PER_REV
MD 51001, 661

DISP_RES_MM_FEED_PER_TIME
MD 51002, 661

DISP_RES_MM_FEED_PER_TOOTH
MD 51003, 662

DISP_RES_ROT_AX_FEED
MD 51022, 663

DISP_RES_SPINDLE
MD 51021, 663

DISPLAY_AXIS
MD 20098, 262

DISPLAY_FUNCTION_MASK
MD 10284, 51

DISPLAY_IS_MODULO
MD 30320, 461

DISPLAY_MODE_POSITION
MD 10136, 42

DISPLAY_SWITCH_OFF_INTERVAL
MD 9006, 23

DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl
p9990, 1614

DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN
MD 10500, 72

DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT
MD 10510, 73

DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_IN
MD 10502, 72

DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_OUT
MD 10512, 73

DPIO_RANGE_LENGTH_IN
MD 10501, 72

DPIO_RANGE_LENGTH_OUT
MD 10511, 73

DRAW_POS_TRIGGER_TIME
MD 10690, 86

Drehende Messung Auswahl
p1960, 1118

Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt
r1973, 1121

Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
p1958, 1117

Drehende Messung Konfiguration
p1959, 1117, 1118
r3928, 1317

Drehmomentistwert geglättet
r0031, 784

Drehmomentistwertfilter Zeitkonstante
p3233, 1259

Drehmomentkonstante identifiziert
r1937, 1115

Drehmomentschwellwert 1
p2174, 1168

Drehmomentschwellwert 2
p2194, 1174

- Drehmomentsollwert statisch (SLVC)
p1610, 1074
- Drehsinn
p1821, 1105
- Drehz_reg_opt Drehzahl
p1965, 1119
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor
p1967, 1119
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell
r1968, 1120
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenanzahl ermittelt
r1972, 1121
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt
r1970, 1120
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Standardabweichung ermittelt
r1971, 1120
- Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt
r1969, 1120
- Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus
p0492, 889
- Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell
r1197, 987
- Drehzahlgrenze Sollwertkanal
p1063, 966
- Drehzahlistwert 1/min geglättet
r0022, 780, 781
- Drehzahlistwert Glättungszeit
p1441, 1029
- Drehzahlistwert Glättungszeit geberlos
p1451, 1032
- Drehzahlistwert Mittelwertbildung
p4685, 1382
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
p1679, 1086
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
p1678, 1086
- Drehzahlistwertfilter 5 Typ
p1677, 1086
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
p1681, 1086
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
p1680, 1086
- Drehzahlistwertfilter Aktivierung
p1413, 1019
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Dämpfung
p1448, 1031
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Eigenfrequenz
p1447, 1031
- Drehzahlistwertfilter Typ
p1446, 1031
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Dämpfung
p1450, 1032
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Eigenfrequenz
p1449, 1032
- Drehzahlistwertfilter Zeitkonstante
p2153, 1164
- Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration
p1409, 1018
- Drehzahlregelung Konfiguration
p1400, 1015, 1016
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben
p1465, 1038, 1039
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten
p1464, 1038
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit
p1442, 1029
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit (SLVC)
p1452, 1033
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert statisch
r1444, 1030
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit
p1472, 1041
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung
p1470, 1040, 1041
- Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante
p1494, 1046
- Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung
p1461, 1036
- Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten
p1462, 1037
- Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam
r1469, 1040
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben
p1457, 1034, 1035
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten
p1456, 1034
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten
p1460, 1036
- Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 1039
- Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung
p1434, 1027
- Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz
p1433, 1026
- Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit
p1435, 1027
- Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung
p1463, 1037

Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch	DRIFT_VALUE
p1546, 1064	MD 36720, 553
Drehzahlschwellwert 1	DRILL_MID_MAX_ECCENT
p2141, 1162	MD 55489, 729
Drehzahlschwellwert 2	DRILL_SPOT_DIST
p2155, 1165	MD 55490, 729
Drehzahlschwellwert 3	DRILL_TAPPING_SET_GG12
p2161, 1166	MD 55481, 728
Drehzahlschwellwert 4	DRILL_TAPPING_SET_GG21
p2163, 1166	MD 55482, 728
Drehzahlschwellwert 7	DRILL_TAPPING_SET_GG24
p3236, 1259	MD 55483, 729
Drehzahlsollwert geglättet	DRILL_TAPPING_SET_MC
r0020, 779	MD 55484, 729
Drehzahlsollwert I-Anteil	DRILL_VELO_LIMIT
r1439, 1028	MD 35550, 540
Drehzahlsollwert Konfiguration	DRIVE_AX_RATIO_DENOM
p1189, 985	MD 31050, 471
Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung	DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
p1418, 1021	MD 31060, 471
Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz	DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
p1417, 1020	MD 31064, 471
Drehzahlsollwertfilter 1 Typ	DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
p1415, 1020	MD 31066, 471
Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung	DRIVE_DIAGNOSIS
p1420, 1022	MD 13100, 168
Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz	DRIVE_ENC_RATIO_DENOM
p1419, 1021	MD 31070, 472
Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante	DRIVE_ENC_RATIO_NUMERA
p1416, 1020	MD 31080, 472
Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung	DRIVE_FUNCTION_MASK
p1424, 1023	MD 13070, 167
Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz	DRIVE_LOGIC_ADDRESS
p1423, 1023	MD 13050, 166
Drehzahlsollwertfilter 2 Typ	DRIVE_SIGNAL_TRACKING
p1421, 1022	MD 36730, 554
Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung	DRIVE_TELEGRAM_TYPE
p1426, 1024	MD 13060, 167
Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz	DRIVE_TYPE_DP
p1425, 1023	MD 13080, 168
Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante	DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung
p1422, 1022	r9987, 1614
Drehzahlsollwertfilter Aktivierung	DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung
p1414, 1019	r9988, 1614
Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit	DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige
p1428, 1024, 1025	r0002, 772
Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante	DRIVE-CLiQ Hub Module EPROM-Daten Version
p1429, 1025	r0157, 820
DRIFT_ENABLE	DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED
MD 36700, 553	p0154, 819
DRIFT_LIMIT	DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version
MD 36710, 553	r0158, 821

- DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentenummer
p0151, 818
- DRIVE-CLiQ Systemauslastung
r9986, 1613
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Master
p9915, 1609
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Slave
p9916, 1610
- DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentenummer
p7820, 1477
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex
p7822, 1477
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer
p7821, 1477
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen
r7823, 1477
- DRIVE-CLiQ-Komponente Status
r0196, 825
- DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen
r7825, 1477
- DRV_DIAG_DO_AND_COMP_NAMES
MD 9107, 26
- DRY_RUN_FEED
MD 42100, 621
- DRY_RUN_FEED_MODE
MD 42101, 622
- DRYRUN_MASK
MD 10704, 89
- DSC Geberanpassung Faktor
p1193, 986
- DSC Geberauswahl
p1192, 986
- DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD
p1427, 1024
- DYN_LIMIT_RESET_MASK
MD 32320, 486
- DYN_MATCH_ENABLE
MD 32900, 508
- DYN_MATCH_TIME
MD 32910, 508
- Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung
Zustandswechsel
p5529, 1441
- Dynamische Netzstützung Anzeige Blindleistung
r5516, 1440
- Dynamische Netzstützung Anzeige Wirkleistung
r5515, 1440
- Dynamische Netzstützung Kennlinie Blindstromsollwert
p5506, 1438
- Dynamische Netzstützung Kennlinie Spannungswerte
p5505, 1438
- Dynamische Netzstützung Konfiguration
p5500, 1437
- Dynamische Netzstützung Mindestzeit Betriebszustand
p5528, 1441
- Dynamische Netzstützung Skalierungswerte
p5509, 1439
- Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen
p5508, 1439
- Dynamische Netzstützung Zeiten
p5507, 1439
- ## E
- EG_ACC_TOL
MD 37560, 600
- EG_VEL_WARNING
MD 37550, 600
- Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1347
- Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1323
- Einheitensystem Auswahl
p0505, 892
- Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten
p0349, 855
- Einheitenumschaltung Angepasste Parameter
r9451, 1547
- Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348, 855
- Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348, 855
- Einschaltverzögerung n_ist = n_soll
p2167, 1167
- Einschaltverzögerung v_ist = v_soll
p2167, 1167
- Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht
p2156, 1165
- Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation
p3416, 1265
- Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation
p3417, 1265
- Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation
p3415, 1265
- Einspeisung Aussteuergrad Grenze
p3480, 1270
- Einspeisung Betriebsanzeige
r0002, 771
- Einspeisung Blindstrom Festsollwert
p3610, 1280

- Einspeisung Blindstrom Filter
r3471, 1270
- Einspeisung Blindstromregler Integralanteil
r3619, 1281
- Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung
r3608, 1280
- Einspeisung Eingangsspannung Usd
(Wirkkomponente)
r3632, 1282
- Einspeisung Eingangsspannung Usq
(Blindkomponente)
r3633, 1282
- Einspeisung Filterkapazität
p0221, 830
- Einspeisung Filterwiderstand
p0222, 830
- Einspeisung Hochsetzfaktor maximal
p3508, 1271
- Einspeisung Identifizierungsart
p3410, 1264
- Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 775
- Einspeisung Induktivität
p3421, 1266
- Einspeisung Induktivität identifiziert
r3411, 1265
- Einspeisung Induktivität zwischen Filter und
Leistungsteil
p0223, 830
- Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter
p0225, 830
- Einspeisung I-Offset-Messung Überwachungszeit
p3491, 1271
- Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit
Betriebsart
p1827, 1105
- Einspeisung Konfigurationswort
p3400, 1263
- Einspeisung Netzfilter Maximalstrom
r3534, 1276
- Einspeisung Netzfiltertyp
p0220, 829
- Einspeisung Netzfrequenzeinstellung
p3409, 1264
- Einspeisung Netzinduktivität
p3424, 1266
- Einspeisung Netzinduktivität identifiziert
r3414, 1265
- Einspeisung Netzstörung Maximalzeit
p3462, 1269
- Einspeisung Netzunterspannung Verzögerungszeit
p3492, 1271
- Einspeisung Netzwinkeländerung
Phasenausfallerkennung
p3463, 1269
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang
r3626, 1282
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung
p3624, 1282
- Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung
p3625, 1282
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Begrenzung
p7038, 1456
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Betriebsart
p7035, 1455
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Nachstellzeit
p7037, 1456
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler
Proportionalverstärkung
p7036, 1455
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch
zulässig
r7221, 1466
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch
zulässig
r7220, 1466
- Einspeisung Parameter zurücksetzen
p0970, 947
- Einspeisung PLL Glättungszeit
p3458, 1268
- Einspeisung PLL Zustand
r3452, 1268
- Einspeisung PLL-Regelabweichung
r3460, 1268
- Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung
r3461, 1269
- Einspeisung Regelung Zustand
r3602, 1279
- Einspeisung Reserveregler Ausgang
r3485, 1271
- Einspeisung Reserveregler Dynamik
p3481, 1271
- Einspeisung Streckenparameter Skalierung
p3425, 1266
- Einspeisung Stromaufteilungsfaktor
p3516, 1273
- Einspeisung Stromgrenze generatorisch
p3531, 1275
- Einspeisung Stromgrenze motorisch
p3530, 1275

- Einspeisung Stromwertfilter Glättungszeit
p3614, 1281
- Einspeisung Stromregler Nachstellzeit
p3617, 1281
- Einspeisung Stromregler P-Verstärkung
p3615, 1281
- Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor
p3622, 1282
- Einspeisung Stromregleradaption untere
Einsatzschwelle
p3620, 1281
- Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil
p3603, 1280
- Einspeisung Vdc Rampendauer
p3566, 1277
- Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante
p3564, 1277
- Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil
r3554, 1276
- Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff
p3555, 1276
- Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit
p3562, 1277
- Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung
p3560, 1277
- Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl
p3490, 1271
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung
p3523, 1274
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung
p3521, 1274
- Einspeisung Widerstand zwischen Filter und
Leistungsteil
p0224, 830
- Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter
p0226, 830
- Einspeisung Wirkstrom Filter
r3470, 1270
- Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil
r3618, 1281
- Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung
r3606, 1280
- Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär
p3514, 1273
- Einspeisung Zustand intern
r3402, 1263
- Einspeisung Zustand intern BIC
r3402, 1263
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität
p3422, 1266
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert
r3412, 1265
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil
p0227, 831
- Einspeisung Zwischenkreisspannung Sollwert
p3510, 1272
- Einstellung Meldungstyp
p2119, 1158
- Einstellung Quittiermodus
p2127, 1159
- Einstellung Störreaktion
p2101, 1151, 1152
- ELEC_TRANSFER
MD 19700, 252
- ELEC_TRANSFER_CP
MD 19701, 253
- EMK maximal
r1614, 1075
- ENABLE_ALARM_MASK
MD 11411, 133
- ENABLE_CHAN_AX_GAP
MD 11640, 143
- ENABLE_COORDINATE_ACS
MD 51037, 667
- ENABLE_COORDINATE_REL
MD 51036, 666
- ENABLE_GSM_MODEM
MD 51233, 680
- ENABLE_HANDWHEEL_WINDOW
MD 51067, 672
- ENABLE_LADDER_DB_ADDRESSES
MD 51230, 679
- ENABLE_LADDER_EDITOR
MD 51231, 679
- ENABLE_PROGLIST_INDIVIDUAL
MD 51042, 668
- ENABLE_PROGLIST_MANUFACT
MD 51043, 668
- ENABLE_PROGLIST_USER
MD 51041, 668
- ENABLE_QUICK_M_CODES
MD 52229, 690
- ENABLE_START_MODE_MASK_PRT
MD 22621, 364
- ENC_ABS_BUFFERING
MD 30270, 459
- ENC_ABS_TURNS_MODULO
MD 34220, 520
- ENC_ABS_ZEROMON_INITIAL
MD 36314, 549
- ENC_ABS_ZEROMON_WARNING
MD 36312, 549
- ENC_ACTVAL_SMOOTH_TIME
MD 34990, 522

- ENC_CHANGE_TOL
 - MD 36500, 550
- ENC_COMP_ENABLE
 - MD 32700, 502
- ENC_DIFF_TOL
 - MD 36510, 550
- ENC_FEEDBACK_POL
 - MD 32110, 482
- ENC_FREQ_LIMIT
 - MD 36300, 548
- ENC_FREQ_LIMIT_LOW
 - MD 36302, 548
- ENC_GRID_POINT_DIST
 - MD 31010, 469
- ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR
 - MD 11344, 125
- ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR
 - MD 11342, 125
- ENC_INPUT_NR
 - MD 30230, 457
- ENC_INVERS
 - MD 34320, 521
- ENC_IS_DIRECT
 - MD 31040, 470
- ENC_IS_DIRECT2
 - MD 31044, 470
- ENC_IS_INDEPENDENT
 - MD 30242, 457
- ENC_IS_LINEAR
 - MD 31000, 469
- ENC_MARKER_INC
 - MD 34310, 521
- ENC_MEAS_TYPE
 - MD 30244, 458
- ENC_MODULE_NR
 - MD 30220, 456
- ENC_PULSE_MULT
 - MD 31025, 470
- ENC_REFP_MARKER_DIST
 - MD 34300, 520
- ENC_REFP_MODE
 - MD 34200, 519
- ENC_REFP_STATE
 - MD 34210, 519
- ENC_RESOL
 - MD 31020, 469
- ENC_SERIAL_NUMBER
 - MD 34230, 520
- ENC_TYPE
 - MD 30240, 457
- ENC_ZERO_MONITORING
 - MD 36310, 548
- ENCODER Parameter zurücksetzen
 - p0970, 947
- Energieanzeige
 - r0039, 786
- Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen
 - p0040, 787
- Energieverbrauch gespart
 - r0041, 787
- Entkopplungsspannung Längsachse
 - r1728, 1089
- Entkopplungsspannung Querachse
 - r1729, 1089
- EPOS Externer Satzwechsel Auswertung
 - p2632, 1226
- EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal
 - p2634, 1227
- EPOS Festanschlag Überwachungsfenster
 - p2635, 1227
- EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster
 - p2602, 1220
- EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster
 - p2601, 1220
- EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ
 - p2603, 1220
- EPOS Maximalbeschleunigung
 - p2572, 1214
- EPOS Maximalgeschwindigkeit
 - p2571, 1214
- EPOS Maximalverzögerung
 - p2573, 1215
- EPOS Modulkorrektur Modulobereich
 - p2576, 1215
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Nullmarke
 - p2608, 1221
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Referenznocken
 - p2605, 1221
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Referenzpunkt
 - p2611, 1222
- EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke
 - p2609, 1222
- EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg
 - p2606, 1221
- EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden
 - p2607, 1221
- EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-

- Verschiebung
p2600, 1220
- EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur Nullmarke
p2610, 1222
- EPOS Ruckbegrenzung
p2574, 1215
- EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit
p2585, 1217
- EPOS Tippen 1 Verfahrenweg
p2587, 1217
- EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit
p2586, 1217
- EPOS Tippen 2 Verfahrenweg
p2588, 1217
- EPOS Umkehrlosekompensation
p2583, 1217
- EPOS Verfahrensatz Anzahl maximal
p2615, 1223
- EPOS Verfahrensatz Auftrag
p2621, 1224
- EPOS Verfahrensatz Auftragsmodus
p2623, 1224
- EPOS Verfahrensatz Auftragsparameter
p2622, 1224
- EPOS Verfahrensatz Beschleunigungsoverride
p2619, 1224
- EPOS Verfahrensatz Geschwindigkeit
p2618, 1223
- EPOS Verfahrensatz Position
p2617, 1223
- EPOS Verfahrensatz Satznummer
p2616, 1223
- EPOS Verfahrensatz Sortieren
p2624, 1225
- EPOS Verfahrensatz Verzögerungsoverride
p2620, 1224
- EPS_TLIFT_TANG_STEP
MD 37400, 599
- EQUIV_CPREC_TIME
MD 32415, 488
- EQUIV_CURRCTRL_TIME
MD 32800, 506
- EQUIV_SPEEDCTRL_TIME
MD 32810, 507
- Erdschlussüberwachung Schwellen
p0287, 839
- Erreger-Bemessungsleerlaufstrom
p0389, 862
- Erreger-Bemessungsstrom
p0390, 862
- Erregermindeststrom
p1642, 1079
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Hysterese
p3202, 1257
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert
p3201, 1257
- Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
p3203, 1257
- Erregerstromistwert
r1641, 1079
- Erregerstromsollwert Kalibrierung
p1625, 1076
- Erregung Ausschaltverzögerungszeit
p1647, 1080
- Erregung Überwachungszeit
p1646, 1080
- Erste Antriebsinbetriebnahme
r3998, 1319
- Erste Einspeisungsinbetriebnahme
r3998, 1319
- ESR AUS-Rampe
p0891, 935
- ESR Drehzahl
p0893, 936
- ESR Geschwindigkeit
p0893, 935
- ESR Konfiguration
p0888, 934
- ESR Zeitstufe
p0892, 935
- ESR_DELAY_TIME1
MD 21380, 345
- ESR_DELAY_TIME2
MD 21381, 345
- ESR_REACTION
MD 37500, 600
- EULER_ANGLE_NAME_TAB
MD 10620, 81
- EXACT_POS_MODE
MD 20550, 311
- EXACT_POS_MODE_G0_TO_G1
MD 20552, 312
- EXT_PROG_PATH
MD 42700, 639
- EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
MD 10802, 102
- EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN
MD 10800, 102
- EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO
MD 10889, 108
- EXTERN_DIGITS_TOOL_NO
MD 10888, 108

- EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST
MD 42162, 625
- EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON
MD 10812, 104
- EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9
MD 42160, 625
- EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_ON
MD 22920, 369
- EXTERN_FLOATINGPOINT_PROG
MD 10884, 108
- EXTERN_FUNCTION_MASK
MD 20734, 318
- EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE
MD 10816, 105
- EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME
MD 10817, 106
- EXTERN_G0_LINEAR_MODE
MD 20732, 318
- EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLG
MD 22512, 358
- EXTERN_GCODE_RESET_MODE
MD 20156, 284
- EXTERN_GCODE_RESET_VALUES
MD 20154, 284
- EXTERN_INCREMENT_SYSTEM
MD 10886, 108
- EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96
MD 10808, 103
- EXTERN_INTERRUPT_NUM_ASUP
MD 10818, 106
- EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC
MD 10820, 106
- EXTERN_M_NO_DISABLE_INT
MD 10806, 103
- EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE
MD 10814, 104
- EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME
MD 10815, 105
- EXTERN_M_NO_SET_INT
MD 10804, 102
- EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL
MD 10810, 104
- EXTERN_PARALLEL_GEOAX
MD 22930, 369
- EXTERN_PRINT_DEVICE
MD 10830, 106
- EXTERN_PRINT_MODE
MD 10831, 106
- EXTERN_REF_POSITION_G30_1
MD 43340, 652
- EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
MD 20095, 261
- EXTERN_TOOLPROG_MODE
MD 10890, 109
- Externe Störung 3 Einschaltverzögerung
p3110, 1254
- ## F
- F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
MD 22410, 356
- Fahren auf Festanschlag Bewertung Kraftreduzierung
p1544, 1063
- Fahren auf Festanschlag Bewertung
Momentenreduzierung
p1544, 1063
- Fangen Betriebsart
p1200, 987
- Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor
p1203, 988
- Fangen Suchstrom
p1202, 988
- FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT
MD 10320, 54
- FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD 10300, 54
- FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
MD 10310, 54
- FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT
MD 10330, 55
- FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD 10350, 55
- FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD 10360, 56
- FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT
MD 10361, 57
- FASTON_NUM_DIG_OUTPUT
MD 62560, 755
- FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC
MD 62561, 755
- Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)
p0419, 868
- Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)
p0418, 868
- Feldbildender Strom maximal
p1603, 1073
- Feldbildender Stromsollwert (stationär)
r1623, 1076
- Feldbildender Stromsollwert gesamt
r1624, 1076
- Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante
p1622, 1076
- Feldbus-SS Adresse
p2021, 1128

- Feldbus-SS Baudrate
 - p2020, 1128
- Feldbus-SS Fehlerstatistik
 - r2029, 1129
- Feldbus-SS Protokollauswahl
 - p2030, 1129
- Feldbus-SS Überwachungszeit
 - p2040, 1131
- Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer
 - p2035, 1130
- Feldbus-SS USS PKW Anzahl
 - p2023, 1129
- Feldbus-SS USS PZD Anzahl
 - p2022, 1128
- Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit
 - p1584, 1070
- Feldschwächkennlinie Skalierung
 - p1586, 1070
- Feldschwächregler Nachstellzeit
 - p1596, 1072
- Feldschwächregler P-Verstärkung
 - p1594, 1071
- Feldschwächstrom Vorsteuerwert
 - r1589, 1070
- FFW_ACTIVATION_MODE
 - MD 32630, 500
- FFW_MODE
 - MD 32620, 499
- FFW_MODE_MASK
 - MD 19400, 251
- FGROUP_DEFAULT_AXES
 - MD 22420, 356
- FGROUP_PATH_MODE
 - MD 22430, 357
- FGROUP_PATH_RATIO
 - MD 22440, 357
- FIFOCTRL_ADAPTION
 - MD 20463, 303
- Filter Datenübernahme
 - p1699, 1086
- Filtermodul aktiv/inaktiv
 - r0166, 822
- Filtermodul aktivieren/deaktivieren
 - p0165, 822
- Filterüberwachung Schwellwerte
 - p3678, 1290
- Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex
 - p1804, 1101
- Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur
 - p1806, 1101
- FIPO_TYPE
 - MD 33000, 510
- Firmware-Datei fehlerhaft
 - r9925, 1610
- Firmware-Download aktivieren
 - p7829, 1478
- Firmware-Download Komponentennummer
 - p7828, 1478
- Firmware-Paket Name
 - r0203, 826
- Firmware-Prüfung Status
 - r9926, 1611
- Firmware-Update automatisch
 - p7826, 1478
- Firmware-Update Fortschrittsanzeige
 - r7827, 1478
- FIX_POINT_POS
 - MD 30600, 468
- FIXED_STOP_ACKN_MASK
 - MD 37060, 586
- FIXED_STOP_ALARM_MASK
 - MD 37050, 585
- FIXED_STOP_ALARM_REACTION
 - MD 37052, 586
- FIXED_STOP_ANA_TORQUE
 - MD 37070, 587
- FIXED_STOP_BY_SENSOR
 - MD 37040, 585
- FIXED_STOP_CONTROL
 - MD 37002, 583
- FIXED_STOP_MODE
 - MD 37000, 582
- FIXED_STOP_SWITCH
 - MD 43500, 654
- FIXED_STOP_THRESHOLD
 - MD 37030, 584
- FIXED_STOP_TORQUE
 - MD 43510, 654
- FIXED_STOP_TORQUE_DEF
 - MD 37010, 583
- FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR
 - MD 37014, 584
- FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME
 - MD 37012, 583
- FIXED_STOP_WINDOW
 - MD 43520, 654
- FIXED_STOP_WINDOW_DEF
 - MD 37020, 584
- Fluss außerhalb Toleranz Hysterese
 - p3205, 1258
- Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert
 - p3204, 1257
- Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
 - p3206, 1258

Flussabsenkung Faktor p1581, 1069	FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED MD 32074, 477
Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit p1578, 1069	FRAME_SAA_MODE MD 24050, 373
Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit p1579, 1069	FRAME_SAVE_MASK MD 10617, 79
Flussanhebung Adaptionsdrehzahl oben p1577, 1068	FRAME_SUPPRESS_MODE MD 24020, 372
Flussanhebung Adaptionsdrehzahl unten p1576, 1068	FRAMES_ACT_IMMEDIATELY MD 51025, 664
Flussistwert Glättungszeit p1585, 1070	FRICT_COMP_ACCEL1 MD 32550, 496
Flussregelung Konfiguration p1401, 1016	FRICT_COMP_ACCEL2 MD 32560, 497
Flussregler Erregerstromdifferenz p1599, 1072	FRICT_COMP_ACCEL3 MD 32570, 497
Flussregler Nachstellzeit p1592, 1071	FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE MD 32510, 494
Flussregler P-Verstärkung p1590, 1071	FRICT_COMP_CONST_MAX MD 32520, 494
Flussschwellwert Aufmagnetisierung p1573, 1068	FRICT_COMP_CONST_MIN MD 32530, 495
Flusssollwert geglättet r1583, 1069	FRICT_COMP_ENABLE MD 32500, 493
Flusssollwert Glättungszeit p1582, 1069	FRICT_COMP_INC_FACTOR MD 32580, 498
Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle p1705, 1087	FRICT_COMP_MODE MD 32490, 493
Flusswinkeldifferenz Glättungszeit p1754, 1093	FRICT_COMP_TIME MD 32540, 496
FOC_ACTIVATION_MODE MD 37080, 587	FTP aktivieren p8908, 1523
FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME MD 36042, 544	FUNCTION_MASK_DISP MD 52210, 688
FPU_CTRLWORD_INIT MD 18910, 243	FUNCTION_MASK_DISP_ZOA MD 52211, 688
FPU_ERROR_MODE MD 18900, 243	FUNCTION_MASK_DRILL MD 52216, 689
FPU_EXEPTION_MASK MD 18920, 243	FUNCTION_MASK_DRILL_SET MD 55216, 724
FRAME_ACS_SET MD 24030, 372	FUNCTION_MASK_MILL MD 52214, 689
FRAME_ADAPT_MODE MD 24040, 372	FUNCTION_MASK_MILL_SET MD 55214, 723
FRAME_ADD_COMPONENTS MD 24000, 369	FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET MD 55220, 724
FRAME_ANGLE_INPUT_MODE MD 10600, 76	FUNCTION_MASK_SIM MD 51226, 679
FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE MD 10602, 77	FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET MD 55221, 725
FRAME_OFFSET_INCR_PROG MD 42440, 627	

FUNCTION_MASK_TECH
 MD 51228, 679
 MD 52212, 689
 FUNCTION_MASK_TECH_SET
 MD 55212, 723
 FUNCTION_MASK_TURN
 MD 52218, 690
 FUNCTION_MASK_TURN_SET
 MD 55218, 724
 Funktionsgenerator 2. Amplitude
 p4825, 1404
 Funktionsgenerator Amplitude
 p4824, 1404
 Funktionsgenerator Amplitude Skalierung
 p4831, 1405
 p4832, 1406
 Funktionsgenerator Antriebsnummer
 p4815, 1402
 Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
 Skalierung
 p4816, 1402
 Funktionsgenerator Bandbreite
 p4823, 1404
 Funktionsgenerator Begrenzung oben
 p4829, 1405
 Funktionsgenerator Begrenzung unten
 p4828, 1405
 Funktionsgenerator Betriebsart
 p4810, 1402
 Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung
 p4835, 1406
 Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset
 p4827, 1405
 Funktionsgenerator Offset
 p4826, 1404
 Funktionsgenerator Offset Skalierung
 p4833, 1406
 Funktionsgenerator Periodendauer
 p4821, 1403
 Funktionsgenerator Physikalische Adresse
 p4812, 1402
 Funktionsgenerator Physikalische Adresse
 Referenzwert
 p4813, 1402
 Funktionsgenerator Pulsbreite
 p4822, 1404
 Funktionsgenerator Signalform
 p4820, 1403
 Funktionsgenerator Status
 r4805, 1401
 Funktionsgenerator Steuerung
 p4800, 1401

Funktionsgenerator Zeitscheibentakt
 p4830, 1405

G

G0_LINEAR_MODE
 MD 20730, 318
 G0_TOLERANCE_FACTOR
 MD 20560, 312
 G00_ACCEL_FACTOR
 MD 32434, 490
 G00_JERK_FACTOR
 MD 32435, 490
 G53_TOOLCORR
 MD 10760, 101
 GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR
 MD 37135, 590
 GANTRY_AXIS_TYPE
 MD 37100, 587
 GANTRY_BREAK_UP
 MD 37140, 590
 GANTRY_FUNCTION_MASK
 MD 37150, 591
 GANTRY_POS_TOL_ERROR
 MD 37120, 589
 GANTRY_POS_TOL_REF
 MD 37130, 590
 GANTRY_POS_TOL_WARNING
 MD 37110, 588
 GCODE_GROUPS_TO_PLC
 MD 22510, 357
 GCODE_GROUPS_TO_PLC_MODE
 MD 22515, 358
 GCODE_RESET_MODE
 MD 20152, 283
 GCODE_RESET_VALUES
 MD 20150, 281
 GEAR_CHANGE_WAIT_TIME
 MD 10192, 44
 GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE
 MD 35010, 523
 GEAR_STEP_CHANGE_POSITION
 MD 35012, 524
 GEAR_STEP_MAX_VELO
 MD 35110, 529
 GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT
 MD 35130, 531
 GEAR_STEP_MAX_VELO2
 MD 35112, 529
 GEAR_STEP_MIN_VELO
 MD 35120, 530

GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT
MD 35140, 532

GEAR_STEP_MIN_VELO2
MD 35122, 530

GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT
MD 35135, 532

GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
MD 35210, 534

GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2
MD 35212, 534

GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
MD 35200, 534

GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE
MD 35014, 524

Geber 1 Geberdatensatz Nummer
p0187, 823

Geber 1 Identnummer/Seriennummer
r0465, 879

Geber 2 Geberdatensatz Nummer
p0188, 824

Geber 2 Identnummer/Seriennummer
r0466, 879

Geber 3 Geberdatensatz Nummer
p0189, 824

Geber 3 Identnummer/Seriennummer
r0467, 879

Geber Diagnose Zustandsmaschine
r4640, 1376

Geber Diagnosesignal Auswahl
p0496, 890

Geber Diagnosesignal Doppelwort
r0497, 890

Geber Diagnosesignal High-Wort
r0499, 891

Geber Diagnosesignal Low-Wort
r0498, 891

Geber DO Betriebsanzeige
r0002, 771

Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 776

Geber Funktionsreserve
r4651, 1376

Geber Funktionsreserve Komponentenummer
p4650, 1376

Geber Hochlaufzeit
p0439, 872

Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1
p0441, 873

Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2
p0442, 873

Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3
p0443, 873

Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4
p0444, 873

Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5
p0445, 874

Geber Invertierung Istwert
p0410, 866

Geber Kennlinie K0
p4663, 1379

Geber Kennlinie K1
p4664, 1379

Geber Kennlinie K2
p4665, 1379

Geber Kennlinie K3
p4666, 1379

Geber Kennlinientyp
p4662, 1378

Geber Komponentenummer
p0142, 816

Geber linear Nullmarkenabstand
p0424, 869

Geber Nullmarke Differenzabstand
p0426, 869

Geber rotatorisch Nullmarkenabstand
p0425, 869

Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt)
p0417, 867

Geber Seriennummer kopieren
p0440, 873

Geber Seriennummer Teil 1
r0460, 877

Geber Seriennummer Teil 2
r0461, 878

Geber Seriennummer Teil 3
r0462, 878

Geber Seriennummer Teil 4
r0463, 878

Geber Seriennummer Teil 5
r0464, 879

Geber SSI Baudrate
p0427, 870

Geber SSI Bitanzahl Absolutwert
p0447, 874

Geber SSI Bitanzahl Füllbits
p0449, 874

Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert
p0448, 874

Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert
p0446, 874

Geber SSI Fehlerbit
p0434, 871

Geber SSI Konfiguration
p0429, 870

- Geber SSI Monoflopzeit
p0428, 870
- Geber SSI Paritybit
p0436, 872
- Geber SSI Warnbit
p0435, 871
- Geber Strichzahl identifiziert
r1973, 1121
- Geberanschluss
p0420, 868
- Geberdatensätze (EDS) Anzahl
p0140, 815
- Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln
p1990, 1123
- Geberkonfiguration erkannt
r0455, 875
- Geberkonfiguration unterstützt
r0456, 876
- Geberkonfiguration wirksam
p0404, 865
- Geberloser Betrieb Stromreduktion
p0642, 904
- Geberloser Betrieb Umschalt Drehzahl
p1404, 1017
- Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit
p1404, 1017
- Geberrückbildung Maximaldrehzahl
r1082, 969
- Geberschnittsstelle (Sensor Module)
Komponentennummer
p0141, 816
- Geberschnittsstelle aktiv/inaktiv
r0146, 817
- Geberschnittsstelle aktivieren/deaktivieren
p0145, 817
- Gebertyp Auswahl
p0400, 864
- Gebertyp OEM Auswahl
p0401, 864
- Gegensystemregelung Betriebsart
p3640, 1284
- Gegensystemregelung Nachstellzeit
p3639, 1283
- Gegensystemregelung Zwischenkreisspannung
Korrektur
r3643, 1284
- GEOAX_CHANGE_M_CODE
MD 22532, 359
- GEOAX_CHANGE_RESET
MD 20118, 275
- Geräte-Anschlussspannung
p0210, 828
- Geräteidentifikation
r0964, 946
- Geräteinbetriebnahme Parameterfilter
p0009, 775
- Geräte-Isttopologie
r0098, 803
- Geräte-Solltopologie
p0099, 803
- Gerätespezialisierung
p9905, 1607
- Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell
r1197, 987
- Geschwindigkeitsgrenze Sollwertkanal
p1063, 966
- Geschwindigkeitswert geglättet
r0022, 780
- Geschwindigkeitswert Glättungszeit
p1441, 1029
- Geschwindigkeitswert Glättungszeit geberlos
p1451, 1032
- Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung
p1448, 1031
- Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz
p1447, 1031
- Geschwindigkeitswertfilter Typ
p1446, 1031
- Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung
p1450, 1032
- Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz
p1449, 1032
- Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante
p2153, 1165
- Geschwindigkeitswertfilter Aktivierung
p1413, 1019
- Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration
p1409, 1018
- Geschwindigkeitsregelung Konfiguration
p1400, 1015
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit oben
p1465, 1038
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit unten
p1464, 1038
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb
Nachstellzeit
p1472, 1041
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-
Verstärkung
p1470, 1040
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
gesamt
r1444, 1030

- Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung
Zeitkonstante
p1494, 1046
- Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben
Skalierung
p1461, 1036
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit Adaptionsgeschw unten
p1462, 1037
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam
r1469, 1040
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption
Einsatzpunkt oben
p1457, 1035
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption
Einsatzpunkt unten
p1456, 1034
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
Adaptionsgeschw unten
p1460, 1036
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 1039
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung
p1434, 1027
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz
p1433, 1026
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit
p1435, 1027
- Geschwindigkeitsregler Tn Adaptionsgeschw oben
Skalierung
p1463, 1037
- Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch
p1546, 1064
- Geschwindigkeitsschwellwert 1
p2141, 1162
- Geschwindigkeitsschwellwert 2
p2155, 1165
- Geschwindigkeitsschwellwert 3
p2161, 1166
- Geschwindigkeitsschwellwert 4
p2163, 1166
- Geschwindigkeitssollwert geglättet
r0020, 779
- Geschwindigkeitssollwert I-Anteil
r1439, 1029
- Geschwindigkeitssollwert Konfiguration
p1189, 985
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418, 1021
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417, 1021
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ
p1415, 1020
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1420, 1022
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1419, 1022
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante
p1416, 1020
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1424, 1023
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1423, 1023
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ
p1421, 1022
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1426, 1024
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1425, 1024
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante
p1422, 1023
- Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung
p1414, 1019
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit
p1428, 1025
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung
Zeitkonstante
p1429, 1025
- Getriebefaktor Geberumdrehungen
p0432, 871
- Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen
p0433, 871
- Getriebetyp Auswahl
p0402, 864
- Gleichanteilsregler Integrationszeit
p5437, 1428
- Gleichanteilsregler P-Verstärkung
p5436, 1427
- Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung
p5435, 1427
- Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz
p5434, 1427
- Gleichstrombremsung Bremsstrom
p1232, 995
- Gleichstrombremsung Nachstellzeit
p1346, 1013
- Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung
p1345, 1013
- Gleichstrombremsung Startdrehzahl
p1234, 996
- Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit
p1234, 996

Gleichstrombremsung Zeitdauer
p1233, 996
GMMC_INFO_NO_UNIT
MD 17200, 185
GMMC_INFO_NO_UNIT_STATUS
MD 17201, 186
GUD_AREA_SAVE_TAB
MD 11140, 114
Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit
r0475, 881, 882
Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit
(erkannt)
p0415, 867

H

HANDLING
MD 19710, 253
HANDWH_CHAN_STOP_COND
MD 20624, 316
HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE
MD 20620, 315
HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE
MD 20622, 315
HANDWH_IMP_PER_LATCH
MD 11320, 124
HANDWH_MAX_INCR_SIZE
MD 32080, 479
HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE
MD 32082, 479
HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_SIZE
MD 20621, 315
HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_VSIZE
MD 20623, 315
HANDWH_REVERSE
MD 11310, 123
HANDWH_STOP_COND
MD 32084, 479
HANDWH_TRUE_DISTANCE
MD 11346, 125
HANDWH_VDI_REPRESENTATION
MD 11324, 124
HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR
MD 32090, 481
HANDWHEEL_FILTER_TIME
MD 11354, 127
HANDWHEEL_INPUT
MD 11352, 127
HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS
MD 11353, 127
HANDWHEEL_MODULE
MD 11351, 127

HANDWHEEL_SEGMENT
MD 11350, 126
Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt
r7903, 1484
Hauptinduktivität identifiziert
r1936, 1115
Hauptkomponente Erkennung über LED
p0124, 813
HF Choke Module Komponentenummer
p0162, 822
HF Damping Module Komponentenummer
p0161, 821
HF Diagnose
r5175, 1419
HF Phasenstrom Istwerte
r5170, 1418
HF Steuerwort
p5174, 1419
HIRTH_IS_ACTIVE
MD 30505, 467
HMI_FUNCTION_MASK
MD 19730, 254
HMI_MONITOR
MD 9032, 24
HMI_WIDE_SCREEN
MD 9105, 25
Hochlaufgeber AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1130, 977
Hochlaufgeber Auswahl
p1115, 975
Hochlaufgeber EndVERRUNDUNGSZEIT
p1131, 978
Hochlaufgeber Hochlaufzeit
p1120, 976
Hochlaufgeber Konfiguration
p1151, 983
Hochlaufgeber Nachführung Intensität
p1145, 981
Hochlaufgeber Rücklaufzeit
p1121, 977
Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv
p1148, 981, 982
Hochlaufgeber Verrundungstyp
p1134, 978
Hochlaufzustand
r3988, 1319
HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
MD 10362, 58
HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
MD 10364, 58
HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
MD 10366, 59

HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT MD 10368, 60	Identifikationsstrom r1935, 1114
HW_SERIAL_NUMBER MD 18030, 193	Identifizierte dynamische Streuinduktivität r1920, 1112
Hysteresedrehzahl 1 p2142, 1162	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1 r1921, 1112
Hysteresedrehzahl 2 p2140, 1161	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2 r1922, 1112
Hysteresedrehzahl 3 p2150, 1164	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3 r1923, 1112
Hysteresedrehzahl 4 p2164, 1167	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4 r1924, 1112
Hysteresedrehzahl 7 p3237, 1259	Identifizierte Gesamtstreuinduktivität r1914, 1111
Hysteresedrehzahl n_ist > n_max p2162, 1166	Identifizierte nominale Statorinduktivität r1915, 1111
Hysteresegeschwindigkeit 1 p2142, 1162	Identifizierte Rotorzeitkonstante r1913, 1110
Hysteresegeschwindigkeit 2 p2140, 1162	Identifizierte Schwellspannung r1925, 1113
Hysteresegeschwindigkeit 3 p2150, 1164	Identifizierte Statorinduktivität 1 r1916, 1111
Hysteresegeschwindigkeit 4 p2164, 1167	Identifizierte Statorinduktivität 2 r1917, 1111
Hysteresegeschwindigkeit v_ist > v_max p2162, 1166	Identifizierte Statorinduktivität 3 r1918, 1111
	Identifizierte Statorinduktivität 4 r1919, 1112
I	Identifizierte wirksame Ventilverriegelungszeit r1926, 1113
I_max-Frequenzregler Nachstellzeit p1341, 1012	Identifizierter Leitungswiderstand r1929, 1113
I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung p1340, 1012	Identifizierter Rotorwiderstand r1927, 1113
I_max-Regler Spannungsausgang r1344, 1012	Identifizierter Statorwiderstand r1912, 1110
I_max-Spannungsregler Nachstellzeit p1346, 1013	IE Default Gateway of Station p8902, 1522
I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung p1345, 1013	IE Default Gateway of Station active r8912, 1524
I/f-Betrieb Stromsollwert p1609, 1074	IE DHCP Mode p8904, 1523
I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch p0611, 900	IE DHCP Mode of Station active r8914, 1524
IBN-SS Fehlerstatistik r2019, 1128	IE IP Address of Station p8901, 1522
Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung p0621, 901	IE IP Address of Station active r8911, 1524
Identifikationen Abschlussanzeige r3925, 1316	IE MAC Address of Station r8915, 1524
Identifikationen Status r0047, 788	IE Name of Station p8900, 1522

IE Name of Station active r8910, 1524	IF2 PZD Abtastzeit p8848, 1506
IE Schnittstellen-Konfiguration p8905, 1523	IF2 PZD maximal verschaltet r8867, 1513
IE Subnet Mask of Station p8903, 1523	IF2 Störverzögerung p8844, 1506
IE Subnet Mask of Station active r8913, 1524	IF2 STW1.10 = 0 Modus p8837, 1505
IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen r2074, 1139, 1140	IGN_PROG_STATE_ASUP MD 20191, 287
IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort r2063, 1138	IGNORE_INHIBIT_ASUP MD 20116, 275
IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort r2053, 1135, 1136	IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS MD 20490, 311
IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen r2075, 1140, 1141	IGNORE_REFP_LOCK_ASUP MD 20115, 274
IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden r2076, 1141, 1142	IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP MD 20117, 275
IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit p2048, 1133	IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK MD 10702, 87
IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert p2079, 1142, 1143, 1144	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit p0453, 875
IF1 PROFIdrive Störverzögerung p2044, 1132	Impulslöschung Verzögerungszeit p1228, 994
IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode p2038, 1130, 1131	INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB MD 30500, 466
IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus p2037, 1130	INDEX_AX_DENOMINATOR MD 30502, 467
IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl p0922, 941, 942, 943, 944	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 MD 10900, 110
IF1 PZD maximal verschaltet r2067, 1139	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 MD 10920, 111
IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl p8815, 1504	INDEX_AX_MODE MD 10940, 113
IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren p8888, 1519	INDEX_AX_NUMERATOR MD 30501, 466
IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen r8874, 1515	INDEX_AX_OFFSET MD 30503, 467
IF2 Diagnose PZD senden r8853, 1509, 1510	INDEX_AX_POS_TAB_1 MD 10910, 110
IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort r8863, 1512	INDEX_AX_POS_TAB_2 MD 10930, 112
IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen r8875, 1516	INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME MD 10092, 36
IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden r8876, 1517	INFO_FREE_MEM_CC_MD MD 18072, 195
IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren p8898, 1522	INFO_FREE_MEM_DPR MD 18070, 195
	INFO_FREE_MEM_DYNAMIC MD 18050, 193
	INFO_FREE_MEM_STATIC MD 18060, 194

INFO_NUM_SAFE_FILE_ACCESS
MD 10093, 36

INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME
MD 10099, 40

INFO_SAFE_SRDP_CYCLE_TIME
MD 13322, 179

INFO_SAFETY_CYCLE_TIME
MD 10091, 36

INI_FILE_MODE
MD 11220, 120

INIT_MD
MD 11200, 118

Inselnetz Schwarzstart Modus
p5580, 1447

Inselnetz Schwarzstart Orientierung
p6422, 1450

Inselnetz Skalierungswerte
p5586, 1448

Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik
p5584, 1447

Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen
p5585, 1448

Inselnetz Zeiten
p5581, 1447

INT_INCR_PER_DEG
MD 10210, 45

INT_INCR_PER_MM
MD 10200, 45

INTER_VECTOR_NAME_TAB
MD 10644, 83

INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB
MD 10660, 84

INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT
MD 21016, 324

INVOLUTE_RADIUS_DELTA
MD 21015, 323

IPO_CYCLE_TIME
MD 10071, 33

IPO_FUNCTION_MASK
MD 19330, 250

IPO_MAX_LOAD
MD 11510, 140

IPO_PARAM_NAME_TAB
MD 10650, 83

IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10070, 32

IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE
MD 43600, 655

IS_CONCURRENT_POS_AX
MD 30450, 462

IS_CONTINUOUS_DATA_SAVE_ON
MD 18233, 219

IS_LOCAL_LINK_AXIS
MD 30560, 468

IS_ROT_AX
MD 30300, 460

IS_SD_MAX_PATH_ACCEL
MD 42502, 632

IS_SD_MAX_PATH_JERK
MD 42512, 633

IS_UNIPOLAR_OUTPUT
MD 30134, 456

IS_VIRTUAL_AX
MD 30132, 455

Isd-Regler Integralanteil
r1724, 1088

Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle
p1730, 1090

Isd-Regler Integralanteil Begrenzung
r1725, 1089

Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante
p1731, 1090

Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung
p1702, 1087

ISO_ENABLE_DRYRUN
MD 52804, 697

ISO_ENABLE_INTERRUPTS
MD 52802, 697

ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z
MD 55800, 742

ISO_M_DRILLING_TYPE
MD 55802, 742

ISO_M_ENABLE_POLAR_COORD
MD 52800, 697

ISO_M_RETRACTION_DIR
MD 55806, 743

ISO_M_RETRACTION_FACTOR
MD 55804, 742

ISO_SCALING_SYSTEM
MD 52806, 697

ISO_SIMULTAN_AXES_START
MD 52808, 697

ISO_T_DEEPHOLE_DRILL_MODE
MD 52810, 698

ISO_T_DWELL_TIME_UNIT
MD 55810, 743

ISO_T_RETRACTION_FACTOR
MD 55808, 743

Isq-Regler Integralanteil
r1719, 1088

Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung
p1704, 1087

Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung
p1703, 1087

Isttopologie
 r9901, 1606
 Isttopologie Indizes Anzahl
 r9900, 1606
 Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig
 p1845, 1107
 Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor
 p1846, 1107
 Istwertkorrektur Konfiguration
 p1840, 1107
 Istwertkorrektur Phasenspannungen
 r1849, 1108
 Istwertkorrektur Phasenströme
 r1848, 1107
 Istwertkorrektur Statuswort
 r1841, 1107

J

J_MEA_CAL_HEIGHT_FEEDAX
 MD 51772, 684
 J_MEA_CAL_RING_DIAM
 MD 51770, 683
 J_MEA_COLL_MONIT_FEED
 MD 51757, 683
 J_MEA_COLL_MONIT_POS_FEED
 MD 51758, 683
 J_MEA_FIXPOINT
 MD 52750, 696
 J_MEA_FUNCTION_MASK_PIECE
 MD 54780, 722
 J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL
 MD 54782, 722
 J_MEA_M_DIST
 MD 51750, 682
 J_MEA_M_DIST_MANUELL
 MD 51751, 682
 J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH
 MD 51752, 683
 J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS
 MD 51753, 683
 J_MEA_MAGN_GLAS_POS
 MD 52751, 696
 J_MEA_T_PROBE_APPR_AX_DIR
 MD 51784, 684
 J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD
 MD 51780, 684
 J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST
 MD 51786, 684
 JOG_ACCEL_GEO
 MD 21166, 335

JOG_AND_POS_JERK_ENABLE
 MD 32420, 488
 JOG_AND_POS_MAX_JERK
 MD 32430, 489
 JOG_CIRCLE_CENTRE
 MD 42690, 637
 JOG_CIRCLE_END_ANGLE
 MD 42694, 638
 JOG_CIRCLE_MODE
 MD 42692, 637
 JOG_CIRCLE_RADIUS
 MD 42691, 637
 JOG_CIRCLE_START_ANGLE
 MD 42693, 638
 JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD
 MD 41050, 609
 JOG_FEED_PER_REV_SOURCE
 MD 42600, 634
 JOG_GEOAX_MODE_MASK
 MD 42996, 646
 JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD
 MD 11300, 123
 JOG_INCR_SIZE_TAB
 MD 11330, 124
 JOG_INCR_WEIGHT
 MD 31090, 472
 JOG_INCR_WEIGHT_TRAFO
 MD 31092, 472
 JOG_JERK_GEO
 MD 21168, 335
 JOG_JERK_ORI
 MD 21158, 334
 JOG_JERK_ORI_ENABLE
 MD 21159, 335
 JOG_MAX_ACCEL
 MD 32301, 485
 JOG_MAX_JERK
 MD 32436, 490
 JOG_MODE_KEYS_EDGETRIGGRD
 MD 10731, 99
 JOG_MODE_MASK
 MD 10735, 99
 JOG_POSITION
 MD 43320, 652
 JOG_REV_IS_ACTIVE
 MD 41100, 610
 JOG_REV_SET_VELO
 MD 41120, 611
 JOG_REV_VELO
 MD 32050, 476
 JOG_REV_VELO_RAPID
 MD 32040, 476

JOG_ROT_AX_SET_VELO
 MD 41130, 612
 JOG_SET_VELO
 MD 41110, 610
 JOG_SPIND_SET_VELO
 MD 41200, 612
 JOG_VAR_INCR_SIZE
 MD 41010, 609
 JOG_VELO
 MD 32020, 475
 JOG_VELO_GEO
 MD 21165, 335
 JOG_VELO_ORI
 MD 21155, 334
 JOG_VELO_RAPID
 MD 32010, 475
 JOG_VELO_RAPID_GEO
 MD 21160, 335
 JOG_VELO_RAPID_ORI
 MD 21150, 334

K

KEYBOARD_STATE
 MD 9009, 24
 KHP Control Unit Seriennummer
 r7758, 1473
 KHP Control Unit Soll-Seriennummer
 p7759, 1473
 KHP OEM-Ausnahmeliste
 p7764, 1474
 KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764
 p7763, 1474
 KHP Passwort Bestätigung
 p7768, 1475
 KHP Passwort Eingabe
 p7766, 1475
 KHP Passwort neu
 p7767, 1475
 KHP Speicherkarte Kopierschutz
 p7765, 1474
 KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer
 p7769, 1475
 Kommutierungswinkelfaktor
 r0451, 875
 Kommutierungswinkeloffset
 p0431, 871
 Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PoID
 Skalierung
 p1999, 1125
 Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U
 p1828, 1106

Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V
 p1829, 1106
 Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W
 p1830, 1106
 Komponente löschen
 p9917, 1610
 Komponente vorhanden/nicht vorhanden
 r7853, 1481
 Komponentenummer ändern
 p9914, 1609
 Komponentenummer global
 p7859, 1481
 Komponentenummer Störung
 r3120, 1256
 Komponentenummer Warnung
 r3121, 1256
 Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt
 r7871, 1482, 1483
 Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis
 r7868, 1481
 Konfigurationsänderungen global
 r7870, 1482
 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
 invertieren
 p2098, 1150
 Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung
 p2195, 1174
 Kraftausnutzung geglättet
 r0033, 784
 Kraftistwert geglättet
 r0031, 784
 Kraftkonstante identifiziert
 r1937, 1115
 Kraftschwellwert 1
 p2174, 1168
 Kraftschwellwert 2
 p2194, 1174

L

Lager Ausführung Auswahl
 p0530, 892
 Lager Codenummer Auswahl
 p0531, 892
 Lager Maximaldrehzahl
 p0532, 893
 Lager Maximalgeschwindigkeit
 p0532, 893
 LANG_SUB_NAME
 MD 15700, 184
 LANG_SUB_PATH
 MD 15702, 185

- Langstator Konfiguration
p3870, 1313
- Last Masse
p1498, 1047
- Last Trägheitsmoment
p1498, 1047
- Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
Umdrehungen virtuell
p2721, 1241
- Lastgetriebe Konfiguration
p2720, 1241
- Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
p2722, 1241
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben
p2185, 1171
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten
p2186, 1172
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben
p2187, 1172
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten
p2188, 1172
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben
p2189, 1173
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten
p2190, 1173
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1
p2182, 1170
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2
p2183, 1170
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3
p2184, 1171
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1
p2182, 1170
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2
p2183, 1170
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3
p2184, 1171
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben
p2185, 1171
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten
p2186, 1171
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben
p2187, 1172
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten
p2188, 1172
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben
p2189, 1173
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten
p2190, 1173
- Lastüberwachung Reaktion
p2181, 1170
- Lastüberwachung Verzögerungszeit
p2192, 1173
- Lastwinkel optimal identifiziert
r1947, 1116
- Latch-Verzugszeit Korrektur Nulldurchgangserfassung
p3469, 1270
- Läufer Thermisch relevante Masse
p0619, 901
- Läuferwiderstand aktuell
r0396, 864
- Läuferwiderstand identifiziert
r1927, 1113
- Läuferzeitkonstante identifiziert
r1913, 1110
- LEAD_FUNCTION_MASK
MD 37160, 591
- LEAD_OFFSET_IN_POS
MD 43102, 647
- LEAD_OFFSET_OUT_POS
MD 43106, 647
- LEAD_SCALE_IN_POS
MD 43104, 647
- LEAD_SCALE_OUT_POS
MD 43108, 648
- LEAD_TYPE
MD 43100, 647
- LEADSCREW_PITCH
MD 31030, 470
- Leistungsfaktor geglättet
r0038, 786
- Leistungsgrenze generatorisch
p1531, 1059
- Leistungsgrenze motorisch
p1530, 1059
- Leistungsgrenze Skalierung
p1556, 1067
- Leistungsteil Aktueller Typ
r0203, 826
- Leistungsteil Anwendung
p0205, 827
- Leistungsteil Bemessungsleistung
r0206, 827
- Leistungsteil Bemessungsstrom
r0207, 827
- Leistungsteil Codennummer
p0201, 826
- Leistungsteil Codennummer aktuell
r0200, 825
- Leistungsteil DC-Schalter Entprellzeit
p0868, 934
- Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung
p3901, 1316

- Leistungsteil Einschaltverzögerung
 - p0862, 933
- Leistungsteil Erkennung über LED
 - p0124, 813
- Leistungsteil Firmware-Eigenschaften
 - r0192, 824
- Leistungsteil Firmware-Version
 - r0128, 814
- Leistungsteil Hardware-Eigenschaften
 - r0204, 826, 827
- Leistungsteil Innenraumlüfter Betriebsstundenzähler
 - p0254, 833
- Leistungsteil Komponentennummer
 - p0121, 813
- Leistungsteil Konfiguration
 - p0212, 829
- Leistungsteil Kühlart
 - p0249, 832
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Störschwelle
 - p7789, 1476
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Toleranzfenster
 - p7788, 1476
- Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal
 - p0252, 832
- Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler
 - p0251, 832
- Leistungsteil Maximalstrom
 - r0209, 828
- Leistungsteil Motordrossel
 - p0233, 831
- Leistungsteil Netzennspannung
 - r0208, 827
- Leistungsteil Schütz Überwachungszeit
 - p0255, 833
- Leistungsteil Sinusfilter Kapazität
 - p0234, 831
- Leistungsteil Überlastreaktion
 - p0290, 839
- Leistungsteil Überwachungszeit
 - p0857, 932
- Leistungsteil Version EPROM-Daten
 - r0127, 814
- Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast
 - p0294, 840
- Leistungsteil Widerstand intern
 - r0238, 832
- Leistungsteil datensätze (PDS) Anzahl
 - p0120, 813
- Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv
 - r0126, 814
- Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
 - p0125, 814
- Leitungswiderstand
 - p0352, 855
 - r0372, 859
- LEN_AC_FIFO
 - MD 28264, 448
- LEN_PROTOCOL_FILE
 - MD 11420, 135
- LIFTFAST_DIST
 - MD 21200, 338
- LIFTFAST_STOP_COND
 - MD 21204, 339
- LIFTFAST_WITH_MIRROR
 - MD 21202, 339
- LIMIT_CHECK_MODE
 - MD 20280, 294
- Linearer Geber Gitterteilung
 - p0407, 865
- LINK_BAUDRATE_SWITCH
 - MD 12540, 152
- LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP
 - MD 12552, 153
- LINK_RETRY_CTR
 - MD 12550, 153
- LINK_TERMINATION
 - MD 12520, 152
- Liste der Antriebsobjekte
 - p0978, 950
- Liste geänderter Parameter 1
 - r0990, 951
- Liste geänderter Parameter 10
 - r0999, 952
- Liste geänderter Parameter 2
 - r0991, 952
- Liste vorhandener Parameter 1
 - r0980, 951
- Liste vorhandener Parameter 10
 - r0989, 951
- Liste vorhandener Parameter 2
 - r0981, 951
- Lizenzierung License Key aktivieren
 - p9921, 1610
- Lizenzierung License Key eingeben
 - p9920, 1610
- LOOKAH_FFORM
 - MD 20443, 302
- LOOKAH_FREQUENCY
 - MD 32440, 491
- LOOKAH_FUNCTION_MASK
 - MD 20455, 303

- LOOKAH_NUM_CHECKED_BLOCKS
MD 29000, 454
- LOOKAH_NUM_OVR_POINTS
MD 20430, 301
- LOOKAH_OVR_POINTS
MD 20440, 302
- LOOKAH_RELIEVE_BLOCK_CYCLE
MD 20450, 302
- LOOKAH_SMOOTH_FACTOR
MD 20460, 303
- LOOKAH_SMOOTH_WITH_FEED
MD 20462, 303
- LOOKAH_SYSTEM_PARAM
MD 20442, 302
- LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK
MD 20400, 301
- LR Absolutwertgeberjustage Status
p2507, 1196
- LR Direkter Messtaster 1
p2517, 1198
- LR Direkter Messtaster 2
p2518, 1199
- LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung
r2566, 1213
- LR Drehzahlvorsteuerung Faktor
p2534, 1203
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1
p2536, 1204
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit
p2535, 1204
- LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung
Toleranz
p2546, 1207
- LR Geberzuordnung
p2502, 1194
- LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung
r2566, 1213
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor
p2534, 1203
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter PT1
p2536, 1204
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter
Totzeit
p2535, 1203
- LR Kraftvorsteuerung Masse
p2567, 1213
- LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-
Umschaltung
p2519, 1199
- LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante
p2533, 1203
- LR Längeneinheit LU pro 10 mm
p2503, 1194
- LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung
p2506, 1196
- LR Längeneinheit LU pro Lastweg
p2506, 1195
- LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment
p2567, 1213
- LR Motor/Last Lastumdrehungen
p2505, 1195
- LR Motor/Last Motorumdrehungen
p2504, 1195
- LR Motor/Last Motorweg
p2504, 1194
- LR Nachstellzeit
p2539, 1205
- LR Nockenschaltposition 1
p2547, 1207
- LR Nockenschaltposition 2
p2548, 1207
- LR Positionierfenster
p2544, 1206
- LR Positionierüberwachungszeit
p2545, 1207
- LR Proportionalverstärkung
p2538, 1204
- LR Stillstandsfenster
p2542, 1206
- LR Stillstandsüberwachungszeit
p2543, 1206
- LUBRICATION_DIST
MD 33050, 510
- LUD_EXTENDED_SCOPE
MD 11120, 114
- Lüfter Betriebsstundenzähler
p3961, 1317
- Lüfternachlaufzeit
p0295, 840

M

- M_CODE_ALL_COOLANTS_OFF
MD 52230, 691
- M_CODE_CHUCK_CLOSE
MD 52252, 692
- M_CODE_CHUCK_OPEN
MD 52250, 692
- M_CODE_CHUCK_OPEN_ROT
MD 52251, 692
- M_CODE_COOLANT_1_AND_2_ON
MD 52233, 691

M_CODE_COOLANT_1_ON
MD 52231, 691

M_CODE_COOLANT_2_ON
MD 52232, 691

M_CODE_TAILSTOCK_BACKWARD
MD 52254, 693

M_CODE_TAILSTOCK_FORWARD
MD 52253, 693

M_NO_FCT_CYCLE
MD 10715, 95

M_NO_FCT_CYCLE_NAME
MD 10716, 96

M_NO_FCT_CYCLE_PAR
MD 10718, 97

M_NO_FCT_EOP
MD 10714, 94

M_NO_FCT_STOPRE
MD 10713, 94

M19_SPOS
MD 43240, 651

M19_SPOSMODE
MD 43250, 651

MACH_MODEL_MODE
MD 11285, 122

MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO
MD 52260, 693

Magnetisierung Skalierungswerte
p5494, 1437

Magnetisierung Trafo Modus
p5480, 1434

Magnetisierung Trafo Reglerdynamik
p5484, 1435

Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen
p5485, 1435

Magnetisierung Trafo Zeiten
p5481, 1434

Magnetisierungsstrom identifiziert
r1948, 1116

MAINTENANCE_DATA
MD 33060, 511

MAJOG_RELEASE_PLANE
MD 55261, 726

MAJOG_SAFETY_CLEARANCE
MD 55260, 726

Makro Antriebsgerät
p0015, 778

Makro Antriebsobjekt
p0015, 778
r8570, 1489

Makro Ausführung aktuell
r8585, 1490

Makro Binektoreingänge (BI)
p0700, 909
r8571, 1490

Makro Binektoreingänge (BI) für TMs
p0700, 909

Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte
p1000, 952
r8572, 1490

Makro Konnektoreingänge (CI) für
Geschwindigkeitssollwerte
p1000, 952

Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraftsollwerte
p1500, 1048

Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte
p1500, 1047
r8573, 1490

MAPPED_FRAME
MD 32075, 479

MAPPED_FRAME_MASK
MD 10616, 79

Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Eingang
p3576, 1279

Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung
p3574, 1278

MAX_ACCEL_OVL_FACTOR
MD 32310, 486

MAX_AX_ACCEL
MD 32300, 485

MAX_AX_JERK
MD 32431, 489

MAX_AX_JERK_FACTOR
MD 32439, 491

MAX_AX_VELO
MD 32000, 474

MAX_BLOCKS_IN_IPOBUFFER
MD 42990, 646

MAX_INP_FEED_PER_REV
MD 55200, 723

MAX_INP_FEED_PER_TIME
MD 55201, 723

MAX_INP_FEED_PER_TOOTH
MD 55202, 723

MAX_INP_RANGE_GAMMA
MD 55231, 725

MAX_LEAD_ANGLE
MD 21090, 326

MAX_PATH_JERK
MD 20600, 313

MAX_SKP_LEVEL
MD 51029, 665

MAX_TILT_ANGLE
MD 21092, 326

Maximaldrehzahl
p1082, 969

Maximalgeschwindigkeit
p1082, 969

MAXNUM_REPLACEMENT_TOOLS
MD 17500, 186

MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR
MD 28241, 444

MAXNUM_USER_DATA_FLOAT
MD 14508, 184

MAXNUM_USER_DATA_HEX
MD 14506, 183

MAXNUM_USER_DATA_INT
MD 14504, 183

MD_FILE_STYLE
MD 11230, 120

MD_MODE_MASK
MD 11202, 119

MD_TEXT_SWITCH
MD 9900, 26

MEA_ALARM_MASK
MD 54750, 720

MEA_AVERAGE_VALUE
MD 55625, 736

MEA_AVERAGE_VALUE_NUM
MD 55624, 736

MEA_CAL_EDGE_BASE_AX1
MD 54615, 703

MEA_CAL_EDGE_BASE_AX2
MD 54619, 703

MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX1
MD 54618, 703

MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX2
MD 54622, 704

MEA_CAL_EDGE_NUM
MD 51601, 680

MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX1
MD 54617, 703

MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX2
MD 54621, 704

MEA_CAL_EDGE_UPPER_AX2
MD 54620, 703

MEA_CAL_TP_NUM
MD 51602, 680

MEA_CAL_TPW_NUM
MD 51603, 681

MEA_CAL_WP_NUM
MD 51600, 680

MEA_CM_FEEDFACTOR_1
MD 54675, 713

MEA_CM_FEEDFACTOR_2
MD 54676, 713

MEA_CM_MAX_FEEDRATE
MD 54672, 712

MEA_CM_MAX_PERI_SPEED
MD 54670, 711

MEA_CM_MAX_REVOLUTIONS
MD 54671, 712

MEA_CM_MEASURING_ACCURACY
MD 54677, 713

MEA_CM_MIN_FEEDRATE
MD 54673, 712

MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL
MD 51618, 681

MEA_CM_SPIND_ROT_DIR
MD 54674, 712

MEA_EDGE_SAVE_ANG
MD 55642, 739

MEA_EMPIRIC_VALUE
MD 55623, 735

MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM
MD 55622, 735

MEA_FEED_CIRCLE
MD 55640, 739

MEA_FEED_FAST_MEASURE
MD 55638, 738

MEA_FEED_FEEDAX_VALUE
MD 55636, 738

MEA_FEED_MEASURE
MD 55630, 736

MEA_FEED_PLANE_VALUE
MD 55634, 737

MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT
MD 55632, 737

MEA_FUNCTION_MASK
MD 51740, 681
MD 52740, 696
MD 54740, 719
MD 55740, 739

MEA_FUNCTION_MASK_PIECE
MD 54760, 721

MEA_FUNCTION_MASK_TOOL
MD 54762, 721

MEA_FUNCTION_MASK_TURN
MD 54764, 722

MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB
MD 54652, 711

MEA_RESULT_DISPLAY
MD 55613, 734

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1
MD 54705, 717

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2
MD 54706, 717

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3
MD 54707, 717

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4
MD 54708, 718

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5
MD 54709, 718

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6
MD 54710, 719

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1
MD 54695, 715

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2
MD 54696, 715

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3
MD 54697, 715

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4
MD 54698, 716

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5
MD 54699, 716

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6
MD 54700, 716

MEA_SIM_ENABLE
MD 55618, 735

MEA_SIM_MEASURE_DIFF
MD 55619, 735

MEA_T_CIRCULAR_ARC_DIST
MD 54692, 714

MEA_T_MAX_STEPS
MD 54693, 714

MEA_T_PROBE_MANUFACTURER
MD 54689, 713

MEA_T_PROBE_OFFSET
MD 54691, 714

MEA_TP_AX_DIR_AUTO_CAL
MD 54632, 706

MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH
MD 54634, 707

MEA_TP_EDGE_DISK_SIZE
MD 54631, 706

MEA_TP_FEED
MD 54636, 707

MEA_TP_FEED_MEASURE
MD 55628, 736

MEA_TP_STATUS_GEN
MD 54635, 707

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54625, 704

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX2
MD 54627, 705

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX3
MD 54629, 705

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX1
MD 54626, 704

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2
MD 54628, 705

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX3
MD 54630, 706

MEA_TP_TYPE
MD 54633, 707

MEA_TPW_AX_DIR_AUTO_CAL
MD 54647, 710

MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH
MD 54649, 710

MEA_TPW_EDGE_DISK_SIZE
MD 54646, 709

MEA_TPW_FEED
MD 54651, 711

MEA_TPW_STATUS_GEN
MD 54650, 711

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54640, 708

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX2
MD 54642, 708

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX3
MD 54644, 709

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX1
MD 54641, 708

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX2
MD 54643, 708

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX3
MD 54645, 709

MEA_TPW_TYPE
MD 54648, 710

MEA_WP_BALL_DIAM
MD 54600, 700

MEA_WP_FEED
MD 54611, 702

MEA_WP_POS_DEV_AX1
MD 54607, 701

MEA_WP_POS_DEV_AX2
MD 54608, 702

MEA_WP_STATUS_GEN
MD 54610, 702

MEA_WP_STATUS_RT
MD 54609, 702

MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54601, 700

MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX2
MD 54603, 700

MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX3
MD 54605, 701

MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1
MD 54602, 700

- MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX2
MD 54604, 701
- MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX3
MD 54606, 701
- MEAS_CENTRAL_SOURCE
MD 13211, 172
- MEAS_PROBE_DELAY_TIME
MD 13220, 173
- MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE
MD 13200, 171
- MEAS_PROBE_OFFSET
MD 13231, 173
- MEAS_PROBE_SOURCE
MD 13230, 173
- MEAS_TYPE
MD 13210, 172
- Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen
p2118, 1158
- Messbuchsen Ausgangsspannung
r0774, 919
- Messbuchsen Auszugebendes Signal
r0772, 919
- Messbuchsen Begrenzung ein/aus
p0784, 921
- Messbuchsen Kennlinie Wert x1
p0777, 920
- Messbuchsen Kennlinie Wert x2
p0779, 920
- Messbuchsen Kennlinie Wert y1
p0778, 920
- Messbuchsen Kennlinie Wert y2
p0780, 920
- Messbuchsen Modus
p0776, 920
- Messbuchsen Normierung pro Volt
r0786, 921
- Messbuchsen Offset
p0783, 921
- Messbuchsen Physikalische Adresse
p0788, 921
- Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert
r0790, 922
- Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung
p0789, 921
- Messfunktion Einschwingperioden Anzahl
p4718, 1388
- Messfunktion Konfiguration
p4707, 1385
- Messfunktion Mittelungen Anzahl
p4717, 1387
- Messfunktion Status
r4706, 1385
- Messfunktion Steuerung
p4701, 1385
- Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
Umdrehungen virtuell
p0412, 866
- Messgetriebe Konfiguration
p0411, 866
- Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
p0413, 867
- Messtaster 1 Eingangsklemme
p0488, 886
- Messtaster 2 Eingangsklemme
p0489, 887
- Messtaster Eingangsklemme
p0580, 895
- Messtaster Flanke
p0581, 895
- Messtaster Messzeit maximal
p0583, 895
- Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren
p0490, 887
- Messtaster Pulse pro Umdrehung
p0582, 895
- Messtaster Wartezeit
r0589, 896
- MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN
MD 55460, 728
- MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
MD 55410, 726
- MILL_SWIVEL_RESET_RETRACT
MD 55420, 726
- MILL_SWIVEL_RESET_TRACK
MD 55421, 727
- MILL_TOL_FACTOR_FINISH
MD 55443, 727
- MILL_TOL_FACTOR_ROUGH
MD 55441, 727
- MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN
MD 55442, 727
- MILL_TOL_VALUE_FINISH
MD 55448, 728
- MILL_TOL_VALUE_ROUGH
MD 55446, 727
- MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN
MD 55447, 728
- MIN_CONTOUR_SAMPLING_TIME
MD 10680, 85
- MIN_CURV_RADIUS
MD 42471, 629
- MINFEED
MD 42460, 628

Minimaldrehzahl
p1080, 968

Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu
Ausgangsfrequenz
p1817, 1104

Minimalgeschwindigkeit
p1080, 968

MINTIME_BETWEEN_STROKES
MD 42404, 626

MIRROR_REF_AX
MD 10610, 77

MIRROR_TOGGLE
MD 10612, 78

MIRROR_TOOL_LENGTH
MD 42900, 639

MIRROR_TOOL_WEAR
MD 42910, 640

MISC_FUNCTION_MASK
MD 30455, 463

MM_ABSBLOCK
MD 28400, 449

MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF
MD 28402, 449

MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM
MD 18232, 219

MM_ARCLENGTH_SEGMENTS
MD 28540, 452

MM_BUFFERED_AC_MARKER
MD 28257, 446

MM_BUFFERED_AC_PARAM
MD 28255, 446

MM_CC_STATION_CHAN_MASK
MD 18788, 238

MM_CEC_MAX_POINTS
MD 18342, 225

MM_CHAN_HASH_TABLE_SIZE
MD 18250, 222

MM_COM_COMPRESS_METHOD
MD 18390, 229

MM_COM_TASK_STACK_SIZE
MD 18502, 231

MM_CYC_DATA_MEM_SIZE
MD 18237, 220

MM_DIR_HASH_TABLE_SIZE
MD 18300, 223

MM_E_FILE_MEM_SIZE
MD 18356, 227

MM_ENABLE_TOOL_ORIENT
MD 18114, 208

MM_ENC_COMP_MAX_POINTS
MD 38000, 607

MM_EPSPARAM_DIMENSION
MD 18840, 240

MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE
MD 18360, 227

MM_EXT_PROG_NUM
MD 18362, 227

MM_EXTCOM_TASK_STACK_SIZE
MD 18500, 231

MM_EXTERN_CNC_SYSTEM
MD 10880, 107

MM_EXTERN_GCODE_SYSTEM
MD 10881, 107

MM_EXTERN_LANGUAGE
MD 18800, 240

MM_EXTERN_MAXNUM_OEM_GCODES
MD 10850, 107

MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS
MD 28535, 452

MM_FILE_HASH_TABLE_SIZE
MD 18290, 223

MM_FRAME_FINE_TRANS
MD 18600, 232

MM_GUD_VALUES_MEM
MD 18150, 210

MM_INCOA_MEM_SIZE
MD 18235, 220

MM_INT_TASK_STACK_SIZE
MD 28502, 450

MM_IPO_BUFFER_SIZE
MD 28060, 439

MM_IPO_TASK_STACK_SIZE
MD 18512, 232

MM_KIND_OF_SUMCORR
MD 18112, 207

MM_LINK_NUM_OF_MODULES
MD 18782, 238

MM_LINK_TOA_UNIT
MD 28085, 441

MM_LOOKAH_FFORM_UNITS
MD 28533, 451

MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE
MD 18240, 221

MM_LUD_VALUES_MEM
MD 28040, 439

MM_M_FILE_MEM_SIZE
MD 18353, 226

MM_MAINTENANCE_MON
MD 18860, 240

MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK
MD 28520, 450

MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO
MD 18105, 206

MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL MD 18106, 206	MM_NUM_BASE_FRAMES MD 28081, 440
MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES MD 18079, 198	MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP MD 28070, 440
MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES MD 18078, 198	MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS MD 28090, 442
MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE MD 18242, 221	MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM MD 28100, 442
MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE MD 18110, 207	MM_NUM_CC_HEAP_MEM MD 28105, 442
MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS MD 28180, 443	MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM MD 18090, 200
MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS MD 18790, 238	MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM MD 18092, 201
MM_MAXNUM_3D_COLLISION MD 18896, 242	MM_NUM_CC_MON_PARAM MD 18098, 203
MM_MAXNUM_3D_FACETS MD 18895, 242	MM_NUM_CC_TDA_PARAM MD 18094, 202
MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN MD 18894, 241	MM_NUM_CC_TOA_PARAM MD 18096, 203
MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN MD 18897, 242	MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM MD 18200, 212
MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM MD 18892, 241	MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM MD 18202, 213
MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS MD 18890, 241	MM_NUM_CCS_MON_PARAM MD 18208, 215
MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM MD 18893, 241	MM_NUM_CCS_TDA_PARAM MD 18204, 214
MM_MAXNUM_3D_WPFX_PROT_ELEM MD 18891, 241	MM_NUM_CCS_TOA_PARAM MD 18206, 215
MM_MAXNUM_ALARM_ACTIONS MD 18730, 237	MM_NUM_CP_MODUL_LEAD MD 18452, 231
MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM MD 18880, 241	MM_NUM_CP_MODULES MD 18450, 231
MM_MEMORY_CONFIG_MASK MD 18234, 220	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS MD 18404, 230
MM_NCK_HASH_TABLE_SIZE MD 18260, 222	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM MD 18410, 231
MM_NCU_LINK_MASK MD 18780, 237	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN MD 18403, 229
MM_NUM_AC_MARKER MD 28256, 446	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM MD 18409, 230
MM_NUM_AC_PARAM MD 28254, 446	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS MD 18402, 229
MM_NUM_AC_SYSTEM_MARKER MD 28276, 448	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM MD 18408, 230
MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM MD 28274, 448	MM_NUM_CURVE_TABS MD 18400, 229
MM_NUM_AC_TIMER MD 28258, 446	MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM MD 18406, 230
MM_NUM_AN_TIMER MD 18710, 236	MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA MD 18100, 204

MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
MD 18310, 224

MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC
MD 18077, 197

MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS
MD 28252, 445

MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
MD 18320, 224

MM_NUM_FILES_PER_DIR
MD 18280, 223

MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES
MD 18602, 232

MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES
MD 18601, 232

MM_NUM_GUD_MODULES
MD 18118, 209

MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN
MD 18130, 210

MM_NUM_GUD_NAMES_NCK
MD 18120, 210

MM_NUM_KIN_TRAFOS
MD 18866, 240

MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS
MD 28160, 443

MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE
MD 18076, 196

MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL
MD 28020, 438

MM_NUM_MAGAZINE
MD 18084, 199

MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
MD 18086, 200

MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES
MD 18170, 211

MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM
MD 18180, 212

MM_NUM MMC_UNITS
MD 10134, 42

MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE
MD 28210, 443

MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN
MD 28200, 443

MM_NUM_PROTECT_AREA_CONTOUR
MD 28212, 444

MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK
MD 18190, 212

MM_NUM_R_PARAM
MD 28050, 439

MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
MD 28010, 438

MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS
MD 28251, 445

MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
MD 18270, 223

MM_NUM_SUMCORR
MD 18108, 207

MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS
MD 18663, 234

MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL
MD 18662, 234

MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR
MD 18664, 235

MM_NUM_SYNACT_GUD_INT
MD 18661, 233

MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL
MD 18660, 233

MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING
MD 18665, 235

MM_NUM_SYNC_DIAG_ELEMENTS
MD 28240, 444

MM_NUM_SYNC_ELEMENTS
MD 28250, 445

MM_NUM_SYNC_STRINGS
MD 28253, 445

MM_NUM_SYSTEM_FILES_IN_FS
MD 18321, 225

MM_NUM_TOOL
MD 18082, 199

MM_NUM_TOOL_ADAPTER
MD 18104, 205

MM_NUM_TOOL_CARRIER
MD 18088, 200

MM_NUM_TOOL_ENV
MD 18116, 209

MM_NUM_TOOLHOLDERS
MD 18075, 195

MM_NUM_TRAFO_DATA_SETS
MD 18864, 240

MM_NUM_USER_FRAMES
MD 28080, 440

MM_NUM_USER_MACROS
MD 18160, 211

MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS
MD 28150, 442

MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS
MD 28600, 453

MM_ORIPATH_CONFIG
MD 28580, 452

MM_ORISON_BLOCKS
MD 28590, 453

MM_PATH_VELO_SEGMENTS
MD 28530, 451

MM_PREP_TASK_STACK_SIZE
MD 28500, 450

MM_PREPDYN_BLOCKS
MD 28610, 454

MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE
MD 18374, 228

MM_PROTOC_NUM_ETP_OEM_TYP
MD 28301, 449

MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP
MD 28302, 449

MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST
MD 18372, 228

MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST
MD 18371, 228

MM_PROTOC_NUM_FILES
MD 18370, 228

MM_PROTOC_NUM_SERVO_DATA
MD 18373, 228

MM_PROTOC_SESS_ENAB_USER
MD 18375, 228

MM_PROTOC_USER_ACTIVE
MD 28300, 449

MM_QEC_MAX_POINTS
MD 38010, 608

MM_REORG_LOG_FILE_MEM
MD 28000, 437

MM_S_FILE_MEM_SIZE
MD 18354, 226

MM_SEARCH_RUN_RESTORE_MODE
MD 28560, 452

MM_SERVO_FIFO_SIZE
MD 18720, 236

MM_SERVO_TASK_STACK_SIZE
MD 18510, 232

MM_SHAPED_TOOLS_ENABLE
MD 28290, 448

MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA
MD 18700, 236

MM_SYSTEM_DATAFRAME_MASK
MD 28083, 441

MM_SYSTEM_FRAME_MASK
MD 28082, 440

MM_T_FILE_MEM_SIZE
MD 18355, 227

MM_TOOL_DATA_CHG_BUFF_SIZE
MD 28450, 450

MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD 18080, 198

MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ
MD 18074, 195

MM_TRACE_DATA_FUNCTION
MD 22714, 366

MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION
MD 18792, 239

MM_TRACE_VDI_SIGNAL
MD 18794, 239

MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM
MD 18091, 200

MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM
MD 18093, 201

MM_TYPE_CC_MON_PARAM
MD 18099, 204

MM_TYPE_CC_TDA_PARAM
MD 18095, 202

MM_TYPE_CC_TOA_PARAM
MD 18097, 203

MM_TYPE_CCS_MAGAZINE_PARAM
MD 18201, 213

MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM
MD 18203, 213

MM_TYPE_CCS_MON_PARAM
MD 18209, 216

MM_TYPE_CCS_TDA_PARAM
MD 18205, 214

MM_TYPE_CCS_TOA_PARAM
MD 18207, 215

MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE
MD 18102, 205

MM_U_FILE_MEM_SIZE
MD 18352, 225

MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
MD 18350, 225

MM_USER_MEM_BUFFERED
MD 18230, 217

MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF
MD 18231, 218

MM_USER_MEM_DPR
MD 18220, 217

MM_USER_MEM_DYNAMIC
MD 18210, 216

MMC_CMD_TIMEOUT
MD 10132, 41

MMC_INFO_CUT_SPEED
MD 27206, 433

MMC_INFO_CUT_SPEED_STATUS
MD 27207, 433

MMC_INFO_NO_UNIT
MD 27200, 432

MMC_INFO_NO_UNIT_STATUS
MD 27201, 432

MMC_INFO_POSN_LIN
MD 27202, 432

MMC_INFO_POSN_LIN_STATUS
MD 27203, 432

MMC_INFO_REV_FEED
MD 27208, 433

MMC_INFO_REV_FEED_STATUS
MD 27209, 433

MMC_INFO_VELO_LIN
MD 27204, 432

MMC_INFO_VELO_LIN_STATUS
MD 27205, 432

MODE_AC_FIFO
MD 28266, 448

MODESWITCH_MASK
MD 20114, 274

Modulationsgrad maximal
r0073, 795

Modulator Konfiguration
p1810, 1102, 1103

Modulator Modus
p1802, 1101

MODULO_RANGE
MD 30330, 462

MODULO_RANGE_START
MD 30340, 462

Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung
p2195, 1174

Momentenausnutzung geglättet
r0033, 784, 785

Momentenausnutzung Skalierung
p2196, 1174

MONITOR_ADDRESS
MD 11380, 128

MONITOR_DISPLAY_INT
MD 11382, 128

MONITOR_DISPLAY_REAL
MD 11384, 128

MONITOR_INPUT_INT
MD 11386, 129

MONITOR_INPUT_REAL
MD 11388, 129

MONITOR_INPUT_STROBE
MD 11390, 129

Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle
p0615, 900

Mot_temp_mod 1/2 Schwelle
p0605, 898

Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle
p0604, 898

Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe
p0606, 899

Mot_temp_mod Aktivierung
p0612, 900

Mot_temp_mod Rotortemperatur
r0633, 903

Mot_temp_mod Ständereisentemperatur
r0631, 903

Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur
r0632, 903

Mot_temp_mod Umgebungstemperatur
r0630, 903

MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert
p3045, 1247

MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert
p3046, 1247

MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert
p3047, 1247

MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert
p3048, 1248

MotId Drehmomentkonstante identifiziert
p3016, 1244

MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert
p3049, 1248

MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung
identifiziert
p3049, 1248

MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert
p3081, 1249

MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert
p3080, 1249

MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert
p3031, 1245, 1246

MotId Hauptinduktivität identifiziert
p3060, 1249

MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert
p3030, 1245

MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert
p3045, 1246

MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert
p3046, 1247

MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert
p3047, 1247

MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert
p3048, 1247

MotId Kraftkonstante identifiziert
p3016, 1244

MotId Last Masse identifiziert
p3042, 1246

MotId Last Trägheitsmoment identifiziert
p3042, 1246

MotId Lastwinkel optimal identifiziert
p3027, 1245

MotId Läuferstreuinduktivität identifiziert
p3058, 1249

MotId Läuferwiderstand identifiziert
p3054, 1248

MotId Magnetisierungsstrom identifiziert
p3020, 1245

MotId Motor-Masse identifiziert p3041, 1246	Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort r0303, 842
MotId Motormodell mit Geber Umschaltdrehzahl identifiziert p3088, 1250	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1 p0362, 858
MotId Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit ident p3088, 1250	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2 p0363, 858
MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert p3028, 1245	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3 p0364, 858
MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert p3028, 1245	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4 p0365, 858
MotId Spannungsabbildungsfehler Endwert identifiziert p3070, 1249	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1 p0366, 859
MotId Spannungsabbildungsfehler Stromoffset identifiziert p3071, 1249	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2 p0367, 859
MotId Spannungskonstante identifiziert p3017, 1244	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3 p0368, 859
MotId Ständerstreinduktivität identifiziert p3056, 1248	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4 p0369, 859
MotId Ständerwiderstand identifiziert p3050, 1248	Motor Ständerwiderstand Skalierung p0652, 906
MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert p3083, 1250	Motor Temperatur Offset PT100 p0624, 902
MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert p3082, 1250	Motor Übertemperatur Läuferwicklung p0628, 903
MotId Trägheitsmoment identifiziert p3041, 1246	Motor Übertemperatur Ständereisen p0626, 902
Motor Betriebsstunden aktuell p0650, 906	Motor Übertemperatur Ständerwicklung p0627, 902
Motor Betriebsstunden Wartungsintervall p0651, 906	Motor Umgebungstemperatur p0625, 902
Motor blockiert Drehzahlschwelle p2175, 1168, 1169	Motor-/Geberdatensatz angewählt r0838, 928
Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle p2175, 1169	Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration p1780, 1098
Motor blockiert Verzögerungszeit p2177, 1169	Motor-Anzahl parallelgeschaltet p0306, 843
Motor gekippt Verzögerungszeit p2178, 1169	Motor-Auferregungszeit p0346, 854
Motor Komponentenummer p0131, 815	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung p0622, 902
Motor kT-Kennlinie kT1 p0645, 905	Motor-Bemessungsanlaufzeit r0345, 854
Motor kT-Kennlinie kT3 p0646, 905	Motor-Bemessungsdrehmoment p0312, 845
Motor kT-Kennlinie kT5 p0647, 905	Motor-Bemessungsdrehzahl r0333, 851
Motor kT-Kennlinie kT7 p0648, 906	Motor-Bemessungsdrehzahl p0311, 844
	Motor-Bemessungs-EMK r0337, 852
	Motor-Bemessungsfrequenz p0310, 844

- Motor-Bemessungsfrequenz aktuell
r0336, 852
- Motor-Bemessungsgeschwindigkeit
p0311, 844
- Motor-Bemessungskraft
p0312, 845
r0333, 851
- Motor-Bemessungsleistung
p0307, 843
- Motor-Bemessungsleistungsfaktor
p0308, 843
r0332, 850
- Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/
kurzschlussstrom
p0320, 847
- Motor-Bemessungsschlupf
r0330, 850
- Motor-Bemessungsspannung
p0304, 842
r0339, 852
- Motor-Bemessungsstrom
p0305, 842, 843
- Motor-Bemessungsstrom identifiziert
r0343, 853
- Motor-Bemessungswirkungsgrad
p0309, 844
- Motorcodenummer Auswahl
p0301, 841, 842
- Motorcodenummer Motor mit DRIVE-CLiQ
r0302, 842
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse
r0380, 861
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung
p0657, 907
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse
p0359, 857
r0381, 861
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung
p0658, 907
- Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung
p0659, 907
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse
p0355, 856
r0375, 860
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung
p0660, 907
- Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse
r0385, 862
- Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten
ermittelt
r3927, 1316
- Motordatenidentifikation Auswahl
p1910, 1110
- Motordatenidentifikation stehend
p1910, 1109
- Motordatenidentifikation Steuerwort
p1909, 1109
r3927, 1316
- Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt
r3928, 1317
- Motordatenidentifikation und Drehende Messung
p1900, 1108
- Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung
r0047, 788
- Motordatensatz (MDS) Nummer
p0186, 823
- Motordatensatz MDS kopieren
p0139, 815
- Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam
r0049, 788
- Motordatensätze (MDS) Anzahl
p0130, 814
- Motor-Drehmomentkonstante
p0316, 846
- Motor-Drehmomentkonstante aktuell
r0334, 851
- Motordrossel in Reihe Anzahl
p0235, 832
- Motor-Entregungszeit
p0347, 854
- Motorgeber Störreaktion GEBER
p0491, 887, 888
- Motor-Grenzstrom
p0338, 852
- Motorhaltebremse Konfiguration
p1215, 991
- Motorhaltebremse öffnen Schwelle
p1221, 993
- Motorhaltebremse Öffnungszeit
p1216, 991
- Motorhaltebremse Schließzeit
p1217, 992
- Motorhaltebremse Steuerwort
p1275, 1002
- Motorhaltebremse Stillstandserkennung Überbrückung
p1276, 1003
- Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle
überschritten
p1277, 1003
- Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung
p0655, 906

- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt
p0361, 858
r0383, 861
- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung
p0656, 907
- Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt
r0382, 861
- Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt
p0360, 857, 858
- Motor-Kippkraftkorrekturfaktor
p0326, 849
- Motor-Kippmomentkorrekturfaktor
p0326, 849
- Motor-Kraftkonstante
p0316, 846
- Motor-Kraftkonstante aktuell
r0334, 851
- Motorkühlart
p0335, 851
- Motor-Lastwinkel optimal
p0327, 849
- Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse
p0358, 857
- Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse
p0354, 856
r0374, 860
- Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse
r0384, 861
- Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell
r0331, 850
- Motor-Masse
p0341, 853
- Motor-Masse (für thermisches Motormodell)
p0344, 854
- Motor-Maximaldrehzahl
p0322, 847, 848
- Motor-Maximalgeschwindigkeit
p0322, 848
- Motor-Maximalstrom
p0323, 848
- Motormodell Abweichung Komponente 1
r1762, 1095
- Motormodell Abweichung Komponente 2
r1763, 1095
- Motormodell Adaptionen Konfiguration
p1780, 1097, 1098
- Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam
r1765, 1095
- Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam
r1768, 1096
- Motormodell Drehzahlistwert Glättungszeit SLVC
p1451, 1033
- Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung
p1744, 1091
- Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung
p1745, 1091
- Motormodell Fehlersignal Kipperkennung
r1746, 1091
- Motormodell Flussbetrag
r1779, 1097
- Motormodell Flusswinkeldifferenz
r1778, 1097
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha
p1774, 1096
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta
p1775, 1097
- Motormodell Konfiguration
p1750, 1092
- Motormodell kT-Adaption Glättungszeit
p1795, 1099
- Motormodell kT-Adaption Korrekturwert
r1797, 1099, 1100
- Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit
p1795, 1099
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz
r1791, 1099
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltenschlupf
r1792, 1099
- Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert
r1787, 1099
- Motormodell Lh-Adaption Kp
p1785, 1098
- Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit
p1786, 1098
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp
p1760, 1094
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn
p1761, 1095
- Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit
p1752, 1092
- Motormodell Obere Umschaltdrehzahl / Anhebung Umschaltdrehzahl
p1749, 1092
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp
p1764, 1095
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn
p1767, 1096
- Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt

- Einschwingregler Kp
 - p1757, 1094
- Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp
 - p1798, 1100
- Motormodell Rückführung Skalierung
 - p1784, 1098
- Motormodell Schlupfdrehzahl
 - r1773, 1096
- Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe
 - p1766, 1095
- Motormodell Status
 - r1751, 1092
- Motormodell Status Signale
 - r1776, 1097
- Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber
 - p1752, 1092
- Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb
 - p1755, 1093
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese
 - p1756, 1093
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber
 - p1753, 1093
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb
 - p1756, 1094
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit geberloser Betrieb
 - p1755, 1093
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese
 - p1756, 1094
- Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert
 - p1758, 1094
- Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt
 - p1759, 1094
- Motormodell Untere Umschaltdrehzahl n_soll -> n_ist
 - p1748, 1091
- Motormodul Phasenverschiebung Zweites System
 - p6397, 1450
- Motor-Nenn-Läuferwiderstand
 - r0376, 860
- Motor-Nenn-Ständerwiderstand
 - r0373, 860
- Motornorm IEC/NEMA
 - p0100, 803, 804
- Motor-Pollageidentifikation Strom
 - p0329, 850
- Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase
 - p0325, 849
- Motor-Polpaarweite
 - p0315, 846
- Motor-Polpaarzahl
 - p0314, 845
- Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)
 - r0313, 845
- Motorpotenziometer Hochlaufzeit
 - p1047, 963
- Motorpotenziometer Konfiguration
 - p1030, 960
- Motorpotenziometer Maximaldrehzahl
 - p1037, 961
- Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit
 - p1037, 960
- Motorpotenziometer Minimaldrehzahl
 - p1038, 961
- Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit
 - p1038, 961
- Motorpotenziometer Rücklaufzeit
 - p1048, 963
- Motorpotenziometer Startwert
 - p1040, 961, 962
- Motor-Reluktanzkraftkonstante
 - p0328, 850
- Motor-Reluktanzmomentkonstante
 - p0328, 850
- Motor-Spannungskonstante
 - p0317, 846
- Motor-Ständerinduktivität d-Achse
 - p0357, 857
 - r0378, 861
- Motor-Ständerstreuinduktivität
 - p0356, 856, 857
- Motor-Ständerstreuinduktivität Skalierung
 - p0653, 906
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante
 - r0386, 862
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse
 - r0387, 862
- Motor-Ständerwiderstand kalt
 - p0350, 855
 - r0370, 859
- Motor-Stillstands Drehmoment
 - p0319, 847
- Motor-Stillstandskraft
 - p0319, 847
- Motor-Stillstandsstrom
 - p0318, 847
- Motor-Streuinduktivität gesamt
 - r0377, 860
- Motortemperatur gemessen
 - r4620, 1376
- Motortemperatursensor 1 Sensortyp
 - p4600, 1374

- Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS
 p4610, 1375
 Motortemperatursensor 2 Sensortyp
 p4601, 1374
 Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS
 p4611, 1375
 Motortemperatursensor 3 Sensortyp
 p4602, 1375
 Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS
 p4612, 1375
 Motortemperatursensor 4 Sensortyp
 p4603, 1375
 Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS
 p4613, 1375
 Motortemperatursensor für Überwachung
 p0600, 897
 Motortemperatursensor Sensortyp
 p0601, 898
 Motor-Trägheitsmoment
 p0341, 853
 Motortyp Auswahl
 p0300, 841
 Motorübertemperatur Reaktion
 p0610, 899
 Motorübertemperatur Warnschwelle 1
 p0616, 900
 Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur
 p1991, 1123
 Motorumschaltung Motornummer
 p0826, 926
 Motorumschaltung Schützensteuerung
 Verzögerungszeit
 p0839, 928
 Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer
 p0827, 926
 Motor-Vorschaltinduktivität
 p0353, 856
 MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 MD 37250, 595
 MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 MD 37252, 595
 MS_COUPLING_ALWAYS_ACTIVE
 MD 37262, 597
 MS_FUNCTION_MASK
 MD 37253, 595
 MS_MAX_CTRL_VELO
 MD 37260, 597
 MS_MOTION_DIR_REVERSE
 MD 37274, 599
 MS_SPIND_COUPLING_MODE
 MD 37263, 597
 MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME
 MD 37266, 598
 MS_TENSION_TORQUE
 MD 37264, 598
 MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION
 MD 37255, 596
 MS_TORQUE_CTRL_I_TIME
 MD 37258, 597
 MS_TORQUE_CTRL_MODE
 MD 37254, 596
 MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN
 MD 37256, 596
 MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE
 MD 37268, 598
 MS_VELO_TOL_COARSE
 MD 37270, 598
 MS_VELO_TOL_FINE
 MD 37272, 599
 MULTFEED_ASSIGN_FASTIN
 MD 21220, 340
 MULTFEED_STORE_MASK
 MD 21230, 340
- ## N
- CO
 Festwert F, 1244
 NAME_TOOL_CHANGE_PROG
 MD 52240, 691
 NC_LANGUAGE_CONFIGURATION
 MD 10711, 93
 NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB
 MD 10712, 94
 NC_USER_EXTERN_GCODES_TAB
 MD 10882, 107
 NCBFRAME_POWERON_MASK
 MD 10615, 79
 NCBFRAME_RESET_MASK
 MD 10613, 78
 NCK_EG_FUNCTION_MASK
 MD 11756, 145
 NCK_LEAD_FUNCTION_MASK
 MD 11750, 144
 NCK_PCOS_TIME_RATIO
 MD 10185, 44
 NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK
 MD 11752, 145
 NCU_LINK_CONNECTIONS
 MD 18781, 237
 NCU_LINKNO
 MD 12510, 152

- Netz PLL2 Dynamik
p6423, 1451
- Netz PLL2 Spannung Glättungszeit
p6425, 1451
- Netz Synchronisierung Zustand
r5482, 1434
- Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle
p0284, 838
- Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle
p0285, 838, 839
- Netznenfrequenz
p0211, 828, 829
- Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit
p3472, 1270
- Netzschütz Überwachungszeit
p0861, 933
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang
r5410, 1423
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit
p5409, 1422
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauf Frequenz
p5405, 1421
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung
p5407, 1422
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung
r5411, 1423
- Netzstatikregelung Netzspannung Alpha-/Beta-Komponente
r5445, 1429
- Netzstatikregelung Netzspannung Betrag
r5444, 1428
- Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-Komponente
r5446, 1429
- Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta-Komponente
r5448, 1429
- Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-Komponente
r5449, 1429
- Netzstatikregelung Netzwinkel
r5412, 1423
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Ausgang
r5429, 1426
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit
p5427, 1426
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss
p5428, 1426
- Netzstatikregelung Spannungsregelung P-Verstärkung
p5426, 1426
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang
r5420, 1424
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindleistung
r5422, 1425
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom
r5421, 1425
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit
p5419, 1424
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Leerlaufspannung
p5415, 1423
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
p5417, 1424
- Netzstatikregelung Strom zulässig
r5479, 1434
- Netzstatikregelung Stromgrenzen
p5478, 1434
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Glättungszeit
p5414, 1423
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Steigung
p5413, 1423
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität
p5423, 1425
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit
p5424, 1425
- Netzüberspannung Warnschwelle
p0281, 837
- Netzüberwachung Frequenzen
p5547, 1443
- Netzüberwachung Frequenzschwelle
p5544, 1442
- Netzüberwachung HFRT Frequenzwerte
p5557, 1445
- Netzüberwachung HFRT Zeitwerte
p5556, 1445
- Netzüberwachung HVRT Spannungswerte
p5552, 1444
- Netzüberwachung HVRT Zeitwerte
p5551, 1443
- Netzüberwachung Konfiguration
p5540, 1442
- Netzüberwachung LFRT Frequenzwerte
p5559, 1446
- Netzüberwachung LFRT Zeitwerte
p5558, 1445
- Netzüberwachung LVRT Spannungswerte
p5554, 1444
- Netzüberwachung LVRT Zeitwerte
p5553, 1444
- Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
Frequenzkennlinie
p5555, 1445
- Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
Spannungskennlinie
p5550, 1443
- Netzüberwachung Spannungsschwelle
p5543, 1442

- Netzüberwachung Verstärkungen
 p5548, 1443
 Netzüberwachung Zeiten
 p5545, 1443
 Netzunterspannung Abschaltschwelle
 p0283, 838
 Netzunterspannung Warnschwelle
 p0282, 838
 NIBBLE_PRE_START_TIME
 MD 26018, 431
 NIBBLE_PUNCH_CODE
 MD 26008, 429
 NIBBLE_PUNCH_INMASK
 MD 26006, 428
 NIBBLE_PUNCH_OUTMASK
 MD 26004, 428
 NIBBLE_SIGNAL_CHECK
 MD 26020, 431
 NIBPUNCH_PRE_START_TIME
 MD 42402, 626
 Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1
 r0473, 881
 Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1
 (erkannt)
 p0416, 867
 CO
 Festwert M, 1243
 NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
 MD 10630, 82
 Nullmarke Mindestlänge
 p4686, 1383
 Nullmarkenauswahl Eingangsklemme
 p0493, 889
 Nullmarkenersatz Eingangsklemme
 p0494, 889
 p0495, 890
 Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig
 p4680, 1381
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
 negativ
 p4682, 1382
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
 positiv
 p4681, 1382
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
 Warnschwelle negativ
 p4684, 1382
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
 Warnschwelle positiv
 p4683, 1382
 NUM_AC_FIFO
 MD 28260, 446
 NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM
 MD 19102, 246
 NUM_AXES_IN_SYSTEM
 MD 19100, 245
 NUM_CHANNELS
 MD 19200, 247
 NUM_DISPLAYED_CHANNELS
 MD 51065, 672
 NUM_ENCS
 MD 30200, 456
 NUM_FIX_POINT_POS
 MD 30610, 469
 NUM_GEAR_STEPS
 MD 35090, 527
 NUM_GEAR_STEPS2
 MD 35092, 528
 NUM_IPO_AXES
 MD 19110, 246
 NUM_LEAD_LINK_AXES
 MD 19142, 246
 NUM_MODE_GROUPS
 MD 19220, 247
 NUM_SAFE_AXES
 MD 19120, 246
 NUM_SPL_IO
 MD 19122, 246
 NUTATION_ANGLE_NAME
 MD 10648, 83
 NVRAM Aktion
 p7770, 1476
 NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen
 p7775, 1476

O
 OA-Applikation Aktivierung
 p4956, 1409
 OA-Applikation Anzahl
 r4950, 1407
 OA-Applikation Bezeichner
 r4955, 1408, 1409
 OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge
 r4951, 1407
 OA-Applikation GUID
 r4959, 1411
 OA-Applikation GUID Antriebsobjekt
 r4960, 1412
 OA-Applikation GUID Gesamtlänge
 r4952, 1408
 OA-Applikation Logbuch Modulwahl
 p4961, 1412, 1413

OA-Applikation Schnittstellenversion
r4958, 1410, 1411

OA-Applikation ungültig Anzahl
r4975, 1413

OA-Applikation ungültig Bezeichner
r4978, 1413

OA-Applikation ungültig Bezeichner Gesamtlänge
r4976, 1413

OA-Applikation ungültig Fehlercode
r4979, 1413

OA-Applikation Version
r4957, 1410

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung
p5440, 1428

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Mittenfrequenz
p5442, 1428

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
p5441, 1428

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
gesamt
p5443, 1428

OEM_AXIS_INFO
MD 37800, 602

OEM_CHAN_INFO
MD 27400, 433

OEM_GLOBAL_INFO
MD 17400, 186

ONLINE_CUTCOM_ENABLE
MD 20254, 292

ONLY_MKS_DIST_TO_GO
MD 51027, 664

OPERATING_MODE_DEFAULT
MD 10720, 98

OPERATING_MODE_EXTENDED
MD 10721, 98

Option Board Komponentenummer
p0161, 822

ORDER_DISPLAYED_CHANNELS
MD 51066, 672

ORI_ANGLE_WITH_G_CODE
MD 21103, 329

ORI_DEF_WITH_G_CODE
MD 21102, 329

ORI_DISP_IS_MODULO
MD 21132, 333

ORI_DISP_MODULO_RANGE
MD 21134, 334

ORI_DISP_MODULO_RANGE_START
MD 21136, 334

ORI_IPO_WITH_G_CODE
MD 21104, 329

ORI_JOG_MODE
MD 42660, 635

ORI_SMOOTH_DIST
MD 42674, 636

ORI_SMOOTH_TOL
MD 42676, 636

ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIM
MD 21198, 338

ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIMR
MD 21199, 338

ORIX_TURN_TAB_1
MD 21120, 333

ORIX_TURN_TAB_2
MD 21130, 333

ORIENTATION_IS_EULER
MD 21100, 328

ORIENTATION_NAME_TAB
MD 10646, 83

ORIPATH_LIFT_FACTOR_NAME
MD 10626, 82

ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB
MD 10624, 81

ORIPATH_MODE
MD 21094, 327

ORIPATH_SMOOTH_DIST
MD 42670, 636

ORIPATH_SMOOTH_TOL
MD 42672, 636

ORISMOOTHING_MODE
MD 20481, 308

ORISON_MODE
MD 20478, 305

ORISON_STEP_LENGTH
MD 20476, 305

ORISON_TOL
MD 42678, 637

OSCILL_CTRL_MASK
MD 43770, 658

OSCILL_DWELL_TIME1
MD 43720, 656

OSCILL_DWELL_TIME2
MD 43730, 657

OSCILL_END_POS
MD 43760, 658

OSCILL_IS_ACTIVE
MD 43780, 659

OSCILL_MODE_MASK
MD 11460, 137

OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES
MD 43750, 657

OSCILL_REVERSE_POS1
MD 43700, 655

- OSCILL_REVERSE_POS2
 MD 43710, 656
 OSCILL_START_POS
 MD 43790, 659
 OSCILL_VELO
 MD 43740, 657
 OVR_AX_IS_GRAY_CODE
 MD 12000, 145
 OVR_FACTOR_AX_SPEED
 MD 12010, 146
 OVR_FACTOR_FEEDRATE
 MD 12030, 146
 OVR_FACTOR_LIMIT_BIN
 MD 12100, 149
 OVR_FACTOR_RAPID_TRA
 MD 12050, 147
 OVR_FACTOR_SPIND_SPEED
 MD 12070, 148
 OVR_FEED_IS_GRAY_CODE
 MD 12020, 146
 OVR_FUNCTION_MASK
 MD 12090, 149
 OVR_RAPID_FACTOR
 MD 42122, 623
 OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE
 MD 12040, 147
 OVR_REFERENCE_IS_MIN_FEED
 MD 12082, 148
 OVR_REFERENCE_IS_PROG_FEED
 MD 12080, 148
 OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE
 MD 12060, 147
- P**
- Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile
 r7000, 1451
 Par_schaltg Freigabe Leistungsteile
 p7001, 1452
 Par_schaltg Haltebremse Leistungsteil Datensatz
 p7015, 1453
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U
 p7040, 1457
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V
 p7042, 1457
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W
 p7044, 1457
 Par_schaltg Kreisstrom Phase U
 r7050, 1457
 Par_schaltg Kreisstrom Phase V
 r7051, 1458
 Par_schaltg Kreisstrom Phase W
 r7052, 1458
 Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung
 p7038, 1456
 Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart
 p7035, 1455
 Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit
 p7037, 1456
 Par_schaltg Kreisstromregelung
 Proportionalverstärkung
 p7036, 1456
 Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung
 r7250, 1470
 Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom
 r7251, 1470
 Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom
 r7252, 1471
 Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik
 r7205, 1461
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 1
 r7212, 1463
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 2
 r7213, 1464
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
 Gleichrichter
 r7203, 1460
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
 Sperrschicht
 r7202, 1460
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 1
 r7214, 1464
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 2
 r7215, 1464
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 3
 r7216, 1465
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 4
 r7217, 1465
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 5
 r7218, 1465
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 6
 r7219, 1466
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
 1
 r7206, 1461
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
 2
 r7207, 1462
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
 3
 r7208, 1462
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter

- 4
r7209, 1462
Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
- 5
r7210, 1463
Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
- 6
r7211, 1463
Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft
r7204, 1461
Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t
r7200, 1459
Par_schaltg Leistungsteilnummer Temperatursensor
p0602, 898
Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer
r7101, 1458
Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode
r7100, 1458
Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen
r7103, 1459
Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen
r7102, 1459
Par_schaltg Status Leistungsteile
r7002, 1452
Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1
r7240, 1470
Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle
p7010, 1452
Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase U
r7320, 1472
Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase V
r7321, 1472
Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase W
r7322, 1473
Par_schaltg VSM Temperatúrauswertung Status
r7305, 1471
Par_schaltg Wicklungssystem
p7003, 1452
Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie
Warnschwelle
p7011, 1453
Parameter Anzahl
r3986, 1319
Parameter Tuning Auswahl
p1905, 1108
Parameterschreiben Sperre Status
r3996, 1319
PARAMSET_CHANGE_ENABLE
MD 35590, 540
Parken Voreinstellung
p0894, 936
- PART_COUNTER
MD 27880, 435
PART_COUNTER_MCODE
MD 27882, 436
PATH_IPO_IS_ON_TCP
MD 20260, 293
PATH_MODE_MASK
MD 20464, 304
PATH_TRANS_JERK_LIM
MD 32432, 489
PATH_TRANS_POS_TOL
MD 33120, 511
PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose
r2065, 1139
PB/PN Diagnose Taktsynchronität
r2064, 1138
Pe Energiesparen Eigenschaften generell
p5611, 1449
Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig
p5612, 1449
Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal
p5606, 1449
Pe Energiesparmodus ID
r5600, 1448
Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal
p5602, 1448
PERMANENT_FEED
MD 12202, 150
PERMANENT_ROT_AX_FEED
MD 12204, 150
PERMANENT_SPINDLE_FEED
MD 12205, 151
P-Flussregler P-Verstärkung
p1600, 1072
PFRAME_RESET_MODE
MD 24010, 372
Phase für PWM-Erzeugung
p1819, 1104
Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration
p1818, 1104
Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen
p1816, 1103
Phase für PWM-Erzeugung Teilverband
p1815, 1103
Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit
p3235, 1259
Phasenspannung Istwert
r0089, 802
Phasenstrom Istwert
r0069, 794
PLASTIC
MD 19709, 253

PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS	PN Diagnose
MD 12978, 165	r8937, 1527
PLC_ANA_IN_NUM	PN IP Address of Station
MD 12979, 166	p8921, 1525
PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS	PN IP Address of Station active
MD 12982, 166	r8931, 1526
PLC_ANA_OUT_NUM	PN IP Address Remote Controller 1
MD 12983, 166	r8961, 1530
PLC_C_USER_MEM_SIZE	PN IP Address Remote Controller 2
MD 19280, 248	r8962, 1530
PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE	PN MAC Address of Station
MD 10110, 40	r8935, 1527
PLC_CYCLIC_TIMEOUT	PN Name of Station
MD 10100, 40	p8920, 1525
PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS	PN Name of Station active
MD 12970, 165	r8930, 1526
PLC_DIG_IN_NUM	PN Remote Controller Anzahl
MD 12971, 165	p8929, 1525
PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS	PN Schnittstellen-Konfiguration
MD 12974, 165	p8925, 1525
PLC_DIG_OUT_NUM	PN Subnet Mask of Station
MD 12975, 165	p8923, 1525
PLC_OB1_TRACE_DEPTH	PN Subnet Mask of Station active
MD 11480, 138	r8933, 1526
PLC_OB35_TRACE_DEPTH	PN Subslot Controller-Zuordnung
MD 11481, 138	r8960, 1530
PLC_OB40_TRACE_DEPTH	PN Zustand zyklische Verbindung
MD 11482, 139	r8936, 1527
PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT	PO_WITHOUT_POLY
MD 10120, 41	MD 10674, 85
PLC_USER_MEM_SIZE	POLE_ORI_MODE
MD 19270, 247	MD 21108, 330
PLCIO_IN_UPDATE_TIME	PolID Anwahl
MD 10398, 64	p1982, 1122
PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit
MD 10395, 62	p1994, 1124
PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit
MD 10397, 63	p1997, 1125
PLCIO_NUM_BYTES_IN	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit
MD 10394, 62	p1996, 1124
PLCIO_NUM_BYTES_OUT	PolID bewegungsbasiert Strom
MD 10396, 63	p1993, 1124
PLCIO_TYPE_REPRESENTATION	PolID bewegungsbasiert Verstärkung
MD 10399, 64	p1995, 1124
PN DAP ID	PolID Diagnose
r8939, 1527	r1992, 1123, 1124
PN Default Gateway of Station	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet
p8922, 1525	p3094, 1251
PN Default Gateway of Station active	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig
r8932, 1526	p3095, 1251
PN Device ID	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration
r8909, 1523	p3090, 1250

PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl
p3093, 1251

PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit
p3091, 1250

PolID elastizitätsbasiert Strom
p3096, 1252

PolID elastizitätsbasiert Wartezeit
p3092, 1251

PolID Sättigungskurve
r1985, 1122

PolID Sättigungskurve 2
r1986, 1123

PolID Test
p1983, 1122

PolID Triggerkurve
r1987, 1123

PolID Verfahren
p1980, 1121

PolID Weg maximal
p1981, 1122

PolID Winkeldifferenz
r1984, 1122

POS_AX_VELO
MD 32060, 477

POS_DYN_MODE
MD 18960, 244

POS_LIMIT_MINUS
MD 36100, 545

POS_LIMIT_MINUS2
MD 36120, 546

POS_LIMIT_PLUS
MD 36110, 545

POS_LIMIT_PLUS2
MD 36130, 546

POS_TAB_SCALING_SYSTEM
MD 10270, 50

POSCTRL_CONFIG
MD 32230, 483

POSCTRL_CYCLE_DELAY
MD 10062, 31

POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY
MD 10064, 32

POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS
MD 10063, 31

POSCTRL_CYCLE_TIME
MD 10061, 31

POSCTRL_DAMPING
MD 32950, 509

POSCTRL_DESVAL_DELAY
MD 10065, 32

POSCTRL_DESVAL_DELAY_INFO
MD 32990, 510

POSCTRL_GAIN
MD 32200, 482

POSCTRL_INTEGR_ENABLE
MD 32220, 483

POSCTRL_INTEGR_TIME
MD 32210, 483

POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE
MD 32930, 509

POSCTRL_OUT_FILTER_TIME
MD 32940, 509

POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10060, 30

POSITIONING_TIME
MD 36020, 543

PREP_COM_TASK_CYCLE_RATIO
MD 10160, 43

PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_GEO
MD 20607, 314

PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_RD
MD 20608, 314

PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR
MD 20605, 314

PREPDYN_SMOOTHING_ON
MD 20606, 314

PREPROCESSING_LEVEL
MD 10700, 86

PREVENT_SYNACT_LOCK
MD 11500, 139

PREVENT_SYNACT_LOCK_CHAN
MD 21240, 341

PROCESSTIMER_MODE
MD 27860, 434

PROFIBUS Adresse
p0918, 940

PROFIBUS Adressschalter Diagnose
r2057, 1136

PROFIBUS Baudrate
r0963, 946

PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen
r2077, 1142

PROFIBUS Diagnose Standard
r2055, 1136

PROFIBUS Ident Nummer
p2042, 1131

PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit
p2047, 1132

PROFIBUS Zustand
r2054, 1136

PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME
MD 37600, 601

PROFIBUS_ALARM_ACCESS
MD 13140, 170

PROFIBUS_ALARM_MARKER	PROFISAFE_OUT_ADDRESS
MD 10059, 30	MD 10387, 61
PROFIBUS_CTRL_CONFIG	PROFISAFE_OUT_ASSIGN
MD 37610, 601	MD 10389, 61
PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME	PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK
MD 37602, 601	MD 13303, 175
PROFIBUS_SHUTDOWN_TYPE	PROFISAFE_OUT_FILTER
MD 11250, 121	MD 13301, 174
PROFIBUS_TORQUE_RED_RESOL	PROFISAFE_OUT_NAME
MD 37620, 602	MD 13309, 177
PROFIBUS_TRACE_ADDRESS	PROFIsafe-Telegrammauswahl
MD 13110, 168	p6002, 1632
PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE	PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
MD 13112, 169	MD 20107, 265
PROFIBUS_TRACE_START	PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
MD 13113, 169	MD 20192, 287
PROFIBUS_TRACE_START_EVENT	PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
MD 13114, 169	MD 20105, 264
PROFIBUS_TRACE_TYPE	PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
MD 13111, 169	MD 20106, 264
PROFIdrive Betriebsmodus	PROG_EVENT_IGN_STOP
r0930, 944	MD 20193, 288
PROFIdrive Geberformat	PROG_EVENT_MASK
r0979, 950, 951	MD 20108, 265
PROFIdrive Profilnummer	PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES
r0965, 946	MD 20109, 266
PROFIdrive takt synchron Lebenszechentoleranz	PROG_EVENT_NAME
p0925, 944	MD 11620, 143
PROFINET IP of Station	PROG_EVENT_PATH
r6100, 1632	MD 11622, 143
PROFINET Name of Station	PROG_FUNCTION_MASK
r6100, 1632	MD 10280, 51
PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation	PROG_MASK
p8969, 1530	MD 19340, 251
PROFISAFE_IN_ADDRESS	PROG_NET_TIMER_MODE
MD 10386, 60	MD 27850, 433
PROFISAFE_IN_ASSIGN	PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD 10388, 61	MD 10709, 91
PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK	PROG_SD_RESET_SAVE_TAB
MD 13302, 175	MD 10710, 92
PROFISAFE_IN_FILTER	PROG_TEST_MASK
MD 13300, 173	MD 10707, 90
PROFISAFE_IN_NAME	PROGRAM_CONTROL_MODE_MASK
MD 13308, 176	MD 51039, 667
PROFISAFE_IN_SUBS	PROT_AREA_TOOL_MASK
MD 13305, 176	MD 18899, 242
PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK	PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE
MD 13304, 176	MD 10618, 80
PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO	PROTOK_FILE_MEM
MD 10098, 39	MD 11295, 122
PROFISAFE_MASTER_ADDRESS	PROTOK_IPOCYCLE_CONTROL
MD 10385, 60	MD 11297, 122

PROTOK_PREPTIME_CONTROL
MD 11298, 123
PROTOCOL_FILE_MODE
MD 11422, 136
PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen
r9408, 1547
PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen
r9407, 1547
PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen
r9406, 1546
Pulsfrequenz minimal Auswahl
p0113, 809
Pulsfrequenz minimal empfohlen
r0114, 810
Pulsfrequenz Sollwert
p1800, 1100
Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz
r1836, 1106
Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung
p1835, 1106
Pulsfrequenzwobbelung Amplitude
p1811, 1103
Pulsverfahren Muster Konfiguration
p1605, 1073
Pulsverfahren Stimulus
p1607, 1073
Pulsverfahren Stromgrenze
p1604, 1073
PUNCH_DWELLTIME
MD 42400, 626
PUNCH_PARTITION_TYPE
MD 26016, 430
PUNCH_PATH_SPLITTING
MD 26014, 430
PUNCHNIB_ACTIVATION
MD 26012, 429
PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN
MD 26000, 427
PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT
MD 26002, 427
PUNCHNIB_AXIS_MASK
MD 26010, 429
PZD Interface Hardware-Zuordnung
p8839, 1505

Q

Q-Fluss Flussgradient gesättigt
p0637, 904

Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt
p0634, 903
Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt
p0636, 904
Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt
p0635, 904
q-Induktivität Identifikationsstrom
r1935, 1115
q-Induktivität identifiziert
r1934, 1114
Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung
p1727, 1089
Querzweig-Entkopplung Skalierung
p1726, 1089

R

RADIUS_NAME
MD 10654, 84
Rastmomentkompensation aktivieren
p5250, 1419
Rastmomentkompensation Diagnose
r5254, 1420
Rastmomentkompensation Kraft-Tabelle
p5260, 1420
Rastmomentkompensation Lernen aktivieren
p5251, 1419
Rastmomentkompensation Momenten-Tabelle
p5260, 1421
Rastmomentkompensation Periodizität Faktor
p5253, 1420
Rastmomentkompensation Tabellenlänge
p5252, 1419
RATED_OUTVAL
MD 32250, 484
RATED_VELO
MD 32260, 484
REBOOT_DELAY_TIME
MD 10088, 34
Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus
p0492, 888
Rechteckgeber Filterzeit
p0438, 872
Rechteckgeber Filterzeit Anzeige
r0452, 875
Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus
p0492, 888
Rechteckgeber Spur A/B
p0405, 865

Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits r0471, 880	Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben p3844, 1311
Redundante Groblagewert Gültige Bits r0470, 880	Reibkennlinie Record Aktivierung p3845, 1311
Redundante Groblagewert Konfiguration r0474, 881	Reibkennlinie Record Hoch-/Rücklaufzeit p3846, 1312
Redundante Groblagewert Relevante Bits r0472, 880, 881	Reibkennlinie Record Warmlaufzeit p3847, 1312
Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt) p0414, 867	Reibkennlinie Wert F0 p3830, 1307
REFP_CAM_DIR_IS_MINUS MD 34010, 512	Reibkennlinie Wert F1 p3831, 1307
REFP_CAM_IS_ACTIVE MD 34000, 511	Reibkennlinie Wert F2 p3832, 1308
REFP_CAM_MARKER_DIST MD 34093, 516	Reibkennlinie Wert F3 p3833, 1308
REFP_CAM_SHIFT MD 34092, 516	Reibkennlinie Wert F4 p3834, 1308
REFP_CYCLE_NR MD 34110, 517	Reibkennlinie Wert F5 p3835, 1309
REFP_MAX_CAM_DIST MD 34030, 513	Reibkennlinie Wert F6 p3836, 1309
REFP_MAX_MARKER_DIST MD 34060, 514	Reibkennlinie Wert F7 p3837, 1309
REFP_MOVE_DIST MD 34080, 515	Reibkennlinie Wert F8 p3838, 1310
REFP_MOVE_DIST_CORR MD 34090, 515	Reibkennlinie Wert F9 p3839, 1310
REFP_NC_START_LOCK MD 20700, 317	Reibkennlinie Wert M0 p3830, 1307
REFP_PERMITTED_IN_FOLLOWUP MD 34104, 517	Reibkennlinie Wert M1 p3831, 1307
REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE MD 34050, 514	Reibkennlinie Wert M2 p3832, 1308
REFP_SET_POS MD 34100, 516	Reibkennlinie Wert M3 p3833, 1308
REFP_STOP_AT_ABS_MARKER MD 34330, 521	Reibkennlinie Wert M4 p3834, 1308
REFP_SYNC_ENCS MD 34102, 517	Reibkennlinie Wert M5 p3835, 1309
REFP_VELO_POS MD 34070, 515	Reibkennlinie Wert M6 p3836, 1309
REFP_VELO_SEARCH_CAM MD 34020, 512	Reibkennlinie Wert M7 p3837, 1309
REFP_VELO_SEARCH_MARKER MD 34040, 513	Reibkennlinie Wert M8 p3838, 1310
Reglerverstärkung Einheitensystem p0528, 892	Reibkennlinie Wert M9 p3839, 1310
Reibkennlinie Aktivierung p3842, 1311	Reibkennlinie Wert n0 p3820, 1304
Reibkennlinie Glättungszeit Reibmomentdifferenz p3843, 1311	Reibkennlinie Wert n1 p3821, 1304

- Reibkennlinie Wert n2
p3822, 1304
- Reibkennlinie Wert n3
p3823, 1305
- Reibkennlinie Wert n4
p3824, 1305
- Reibkennlinie Wert n5
p3825, 1305
- Reibkennlinie Wert n6
p3826, 1306
- Reibkennlinie Wert n7
p3827, 1306
- Reibkennlinie Wert n8
p3828, 1306
- Reibkennlinie Wert n9
p3829, 1307
- Reibkennlinie Wert v0
p3820, 1304
- Reibkennlinie Wert v1
p3821, 1304
- Reibkennlinie Wert v2
p3822, 1304
- Reibkennlinie Wert v3
p3823, 1305
- Reibkennlinie Wert v4
p3824, 1305
- Reibkennlinie Wert v5
p3825, 1305
- Reibkennlinie Wert v6
p3826, 1306
- Reibkennlinie Wert v7
p3827, 1306
- Reibkennlinie Wert v8
p3828, 1306
- Reibkennlinie Wert v9
p3829, 1307
- Reluktanzkraftkonstante identifiziert
r1939, 1116
- Reluktanzmomentkonstante identifiziert
r1939, 1116
- REORG_LOG_LIMIT
MD 27900, 437
- REPOS_MODE_MASK
MD 11470, 137
- RESET_MODE_MASK
MD 20110, 266
- RESU_INFO_SA_VAR_INDEX
MD 62573, 756
- RESU_RING_BUFFER_SIZE
MD 62571, 755
- RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM
MD 62572, 755
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK
MD 62574, 756
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK_2
MD 62575, 757
- RESU_WORKING_PLANE
MD 62580, 757
- REV_2_BORDER_TOOL_LENGTH
MD 52248, 692
- Richtung
p1821, 1105
- ROOT_KIN_ELEM_NAME
MD 16800, 185
- ROT_AX_SWL_CHECK_MODE
MD 21180, 336
- ROT_IS_MODULO
MD 30310, 461
- ROT_VECTOR_NAME_TAB
MD 10642, 82
- Rotatorischer Geber Strichzahl
p0408, 865
- RTC Synchronisationsabweichung zuletzt
r3108, 1253
- RTC Synchronisationsquelle
p3103, 1253
- RTC Synchronisierzeit
r3107, 1253
- RTC Uhrzeitsynchronisation Toleranzfenster
p3109, 1253
- RTC UTC-Zeit lesen
r3102, 1252
- RTC UTC-Zeit setzen
p3101, 1252
- RTC Zeitstempel Modus
p3100, 1252
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 1
p0260, 833
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 2
p0261, 834
- Rückkühlanlage Nachlaufzeit
p0264, 835
- Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss
Verzögerungszeit
p0263, 835
- Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit Verzögerungszeit
p0262, 834
- RUN_OVERRIDE_0
MD 12200, 150
- ## S
- S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
MD 22400, 356

SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT MD 36958, 571	SAFE_CROSSCHECK_CYCLE MD 36992, 580
SAFE_ACKN MD 36997, 582	SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR MD 36906, 557
SAFE_ACT_CHECKSUM MD 36998, 582	SAFE_DES_CHECKSUM MD 36999, 582
SAFE_ACT_STOP_OUTPUT MD 36990, 580	SAFE_DES_VELO_LIMIT MD 36933, 563
SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL MD 10094, 37	SAFE_DIAGNOSIS_MASK MD 10096, 38
SAFE_BRAKETEST_CONTROL MD 36968, 574	SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS MD 10393, 62
SAFE_BRAKETEST_POS_TOL MD 36967, 574	SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS MD 36907, 557
SAFE_BRAKETEST_TORQUE MD 36966, 574	SAFE_ENC_CONF MD 36929, 561
SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM MD 36969, 575	SAFE_ENC_GEAR_DENOM MD 36921, 559
SAFE_CAM_ENABLE MD 36903, 556	SAFE_ENC_GEAR_NUMERA MD 36922, 560
SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT MD 36989, 580	SAFE_ENC_GEAR_PITCH MD 36920, 559
SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT MD 36988, 580	SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST MD 36917, 559
SAFE_CAM_POS_MINUS MD 36937, 565	SAFE_ENC_IDENT MD 36928, 561
SAFE_CAM_POS_PLUS MD 36936, 564	SAFE_ENC_INPUT_NR MD 36912, 558
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1 MD 37906, 605	SAFE_ENC_IS_LINEAR MD 36916, 558
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_2 MD 37907, 605	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1 MD 36913, 558
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_3 MD 37908, 606	SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL MD 36909, 557
SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_4 MD 37909, 606	SAFE_ENC_MOD_TYPE MD 36927, 561
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1 MD 37901, 603	SAFE_ENC_NUM_BITS MD 36924, 560
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2 MD 37902, 603	SAFE_ENC_POLARITY MD 36925, 560
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3 MD 37903, 604	SAFE_ENC_PULSE_SHIFT MD 36919, 559
SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4 MD 37904, 604	SAFE_ENC_RESOL MD 36918, 559
SAFE_CAM_TOL MD 36940, 566	SAFE_EXT_STOP_INPUT MD 36977, 577
SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN MD 36938, 565	SAFE_FUNCTION_ENABLE MD 36901, 555
SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT MD 37900, 603	SAFE_GEAR_SELECT_INPUT MD 36974, 576
SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE MD 36993, 581	SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM MD 13318, 178

SAFE_GLOB_CFG_CHANGE_DATE
MD 13316, 177

SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM
MD 13319, 178

SAFE_GLOB_PREV_CONFIG
MD 13317, 177

SAFE_INFO_ENC_RESOL
MD 36923, 560

SAFE_IPO_STOP_GROUP
MD 36964, 573

SAFE_IS_ROT_AX
MD 36902, 555

SAFE_MODE_MASK
MD 10095, 38

SAFE_MODE_SWITCH_TIME
MD 36950, 568

SAFE_MODULO_RANGE
MD 36905, 556

SAFE_OVR_INPUT
MD 36978, 577

SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS
MD 36965, 573

SAFE_POS_LIMIT_MINUS
MD 36935, 564

SAFE_POS_LIMIT_PLUS
MD 36934, 563

SAFE_POS_SELECT_INPUT
MD 36973, 576

SAFE_POS_STOP_MODE
MD 36962, 572

SAFE_POS_TOL
MD 36942, 566

SAFE_PREV_CONFIG
MD 36994, 581

SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME
MD 36957, 570

SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL
MD 10089, 35

SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY
MD 36956, 570

SAFE_RDP_ASSIGN
MD 13346, 182

SAFE_RDP_CONNECTION_NR
MD 13343, 181

SAFE_RDP_ENABLE_MASK
MD 13340, 181

SAFE_RDP_ERR_REAC
MD 13348, 183

SAFE_RDP_FILTER
MD 13347, 183

SAFE_RDP_ID
MD 13341, 181

SAFE_RDP_LADDR
MD 13344, 182

SAFE_RDP_NAME
MD 13342, 181

SAFE_RDP_SUBS
MD 13349, 183

SAFE_RDP_TIMEOUT
MD 13345, 182

SAFE_REFP_POS_TOL
MD 36944, 566

SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT
MD 36987, 579

SAFE_SDP_ASSIGN
MD 13336, 180

SAFE_SDP_CONNECTION_NR
MD 13333, 179

SAFE_SDP_ENABLE_MASK
MD 13330, 179

SAFE_SDP_ERR_REAC
MD 13338, 181

SAFE_SDP_FILTER
MD 13337, 180

SAFE_SDP_ID
MD 13331, 179

SAFE_SDP_LADDR
MD 13334, 180

SAFE_SDP_NAME
MD 13332, 179

SAFE_SDP_TIMEOUT
MD 13335, 180

SAFE_SINGLE_ENC
MD 36914, 558

SAFE_SLIP_VELO_TOL
MD 36949, 568

SAFE_SPL_START_TIMEOUT
MD 13310, 177

SAFE_SPL_STOP_MODE
MD 10097, 39

SAFE_SPL_USER_DATA
MD 13312, 177

SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
MD 13320, 178

SAFE_SS_DISABLE_INPUT
MD 36971, 575

SAFE_SS_STATUS_OUTPUT
MD 36981, 578

SAFE_STANDSTILL_POS
MD 36995, 581

SAFE_STANDSTILL_TOL
MD 36930, 562

SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL
MD 36960, 571

- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C
MD 36952, 569
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D
MD 36953, 569
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E
MD 36954, 570
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F
MD 36955, 570
- SAFE_STOP_VELO_TOL
MD 36948, 568
- SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT
MD 36970, 575
- SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
MD 36980, 578
- SAFE_VELO_LIMIT
MD 36931, 562
- SAFE_VELO_OVR_FACTOR
MD 36932, 562
- SAFE_VELO_SELECT_INPUT
MD 36972, 576
- SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT
MD 36982, 579
- SAFE_VELO_STOP_MODE
MD 36961, 571
- SAFE_VELO_STOP_REACTION
MD 36963, 572
- SAFE_VELO_SWITCH_DELAY
MD 36951, 569
- SAFE_VELO_X
MD 36946, 567
- SAFE_VELO_X_FILTER_TIME
MD 36945, 567
- SAFE_VELO_X_HYSTERESIS
MD 36947, 567
- SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT
MD 36985, 579
- SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10090, 35
- Safety-Meldungen Typ ändern
p3117, 1256
- Sanftanlauf
p1350, 1014
- Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung
p1961, 1118
- Sättigungskennlinie Hauptinduktivität
r1963, 1119
- Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom
r1962, 1119
- Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert
r1962, 1118
- Sättigungskennlinie Rotorfluss
r1964, 1119
- Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert
r1963, 1119
- SCALING_FACTOR_G70_G71
MD 31200, 474
- SCALING_FACTORS_USER_DEF
MD 10230, 47
- SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD 10240, 48
- SCALING_USER_DEF_MASK
MD 10220, 45
- SCALING_VALUE_INCH
MD 10250, 49
- Schlupffrequenz
r0065, 792
- Schlupfkompensation Grenzwert
p1336, 1011
- Schlupfkompensation Skalierung
p1335, 1011
- Schreibschutz
p7761, 1473
- Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem
Zugriffsverhalten
p7762, 1474
- Schreibschutz/Know-how-Schutz Status
r7760, 1473
- Schwellspannung identifiziert
r1925, 1113
- SD_MAX_PATH_ACCEL
MD 42500, 632
- SD_MAX_PATH_JERK
MD 42510, 632
- SEARCH_RUN_MODE
MD 11450, 136
- Sensor Module EEPROM-Daten Version
r0147, 817
- Sensor Module Eigenschaften
r0458, 876
- Sensor Module Eigenschaften erweitert
r0459, 877
- Sensor Module Erkennung über LED
p0144, 816
- Sensor Module Filterbandbreite
p4660, 1378
- Sensor Module Filterbandbreite Anzeige
r4661, 1378
- Sensor Module Firmware-Version
r0148, 818
- Sensor Module Konfiguration
p0430, 870
- Sensor Module Konfiguration erweitert
p0437, 872

- SERUPRO_MASK
MD 10708, 90
- SERUPRO_SPEED_FACTOR
MD 22601, 363
- SERUPRO_SPEED_MODE
MD 22600, 362
- SERUPRO_SYNC_MASK
MD 42125, 623
- SERVE_EXTCALL_PROGRAMS
MD 9106, 25
- Serviceparameter
p3950, 1317
- SERVO_DISABLE_DELAY_TIME
MD 36620, 552
- SET_ACT_VALUE
MD 51038, 667
- SETINT_ASSIGN_FASTIN
MD 21210, 339
- SHAPED_TOOL_CHECKSUM
MD 20372, 300
- SHAPED_TOOL_TYPE_NO
MD 20370, 299
- SHOW_TOOLTIP
MD 9102, 25
- SI Abtastzeit
p1000, 1615
- SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Control Unit)
r9781, 1600
- SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Control Unit)
r9782, 1600
- SI Antriebsgruppe Zuordnung
p1001, 1618
- SI Antriebsobjekte Zuordnung
p1001, 1618
- SI Betriebsmodus TM54F
p1000, 1617
- SI Diagnose
r9776, 1600
- SI Diagnose STOP F (Control Unit)
r9795, 1602
- SI Diagnose STOP F (Motor Module)
r9895, 1606
- SI Diagnoseattribute
r9750, 1597
- SI Digitaleingänge Entprellzeit
p1001, 1619
- SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1)
p1001, 1619
- SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2)
p1011, 1629
- SI Diskrepanz Überwachungszeit
p1000, 1615, 1616
- SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 2)
p1010, 1628
- SI F-DI Eingangsmodus
p1004, 1624
- SI F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2)
p1014, 1631
- SI F-DI Freigabe für Test
p1004, 1624
- SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1)
r1004, 1626
- SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2)
r1014, 1632
- SI F-DO 0 Signalquellen
p1004, 1624
- SI F-DO 0 Signalquellen (Prozessor 2)
p1014, 1631
- SI F-DO 1 Signalquellen
p1004, 1625
- SI F-DO 2 Signalquellen
p1004, 1625
- SI F-DO 3 Signalquellen
p1004, 1625
- SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung
p1004, 1625
- SI F-DO Teststop-Modus
p1004, 1625, 1626
p1014, 1631
- SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)
p9601, 1584, 1585
- SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)
p9801, 1602, 1603
- SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit)
p9602, 1585
- SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module)
p9802, 1603
- SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit)
r9771, 1599
- SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module)
r9871, 1605
- SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)
r9798, 1602
- SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
r9898, 1606
- SI Ist-Prüfsumme TM54F-Parameter
r1000, 1616
- SI Komponentenummer
r9745, 1596
- SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit)
r9794, 1602

- SI Kreuzvergleichsliste (Motor Module)
r9894, 1605
- SI Meldungscode
r9747, 1596
- SI Meldungsfälle Zähler
p9752, 1597
- SI Meldungspufferänderungen Zähler
r9744, 1596
- SI Meldungswert
r9749, 1597
- SI Meldungswert für Float-Werte
r9753, 1597
- SI Meldungszeit behoben in Millisekunden
r9755, 1598
- SI Meldungszeit behoben in Tagen
r9756, 1598
- SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden
r9748, 1597
- SI Meldungszeit gekommen in Tagen
r9754, 1597
- SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit)
p9570, 1581
- SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module)
p9370, 1544
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)
p9558, 1577
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module)
p9358, 1542
- SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit)
r9571, 1581
- SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module)
r9371, 1544
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)
p9514, 1557
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM)
p9314, 1534
- SI Motion Achstyp (Control Unit)
p9502, 1554
- SI Motion Achstyp (Motor Module)
p9302, 1533
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl
p9726, 1592
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM
p9740, 1596
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern
r9727, 1592
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM
r9741, 1596
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)
p9581, 1582
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)
p9381, 1544, 1545
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit)
p9583, 1583
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module)
p9383, 1545
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit)
p9582, 1583
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module)
p9382, 1545
- SI Motion Datenänderung bestätigen
p9701, 1588
- SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos
r9784, 1601
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1
r9710, 1589
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2
r9711, 1589
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3
r9735, 1595
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4
r9736, 1595
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5
r9737, 1595
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6
r9738, 1595
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7
r9739, 1596
- SI Motion Diagnose Plausibilitätswinkel geberlos
r9786, 1601
- SI Motion Diagnose sichere Position
r9708, 1588, 1589
- SI Motion Diagnose STOP F
r9725, 1592
- SI Motion Diagnose Strombetrag geberlos
r9785, 1601
- SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (CU)
p9585, 1583
- SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (MM)
p9385, 1545
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)
p9519, 1559
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module)
p9319, 1535
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)
p9501, 1554
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module)
p9301, 1533

- SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit)
p9507, 1555
- SI Motion Funktionskonfiguration MM
p9307, 1533
- SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)
p9506, 1555
- SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module)
p9306, 1533
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)
p9541, 1569
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor Module)
p9341, 1538
- SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)
p9515, 1557
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)
p9516, 1557, 1558
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module)
p9316, 1535
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)
p9518, 1558
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor Module)
p9318, 1535
- SI Motion Geberzuordnung (Motor Module)
p9326, 1536
- SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal
p9526, 1561
- SI Motion Geschwindigkeitsauflösung
r9732, 1594
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Control Unit)
p9521, 1559
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module)
p9321, 1535
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Control Unit)
p9522, 1560
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module)
p9322, 1536
- SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit)
p9521, 1559
- SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit)
p9522, 1560
- SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module)
p9315, 1534
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM)
p9329, 1537
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)
p9529, 1561
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit)
p9560, 1577, 1578
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Motor Module)
p9360, 1542
- SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)
p9560, 1577, 1578
- SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module)
p9360, 1542
- SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (CU)
p9697, 1587
- SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (MM)
p9897, 1606
- SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)
p9557, 1576
- SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Motor Module)
p9357, 1542
- SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)
p9580, 1582
- SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Motor Module)
p9380, 1544
- SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)
p9556, 1576
- SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Motor Module)
p9356, 1542
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter
r9728, 1593
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
r9398, 1546
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)
p9587, 1583
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Motor Module)
p9387, 1545
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)
p9588, 1584
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom

- (Motor Module)
p9388, 1546
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit)
p9511, 1556
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module)
p9311, 1534
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise)
(Control Unit)
p9542, 1569, 1570
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor
Module)
p9342, 1538, 1539
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren)
(CU)
p9544, 1570, 1571
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren)
(MM)
p9344, 1539
- SI Motion Kopierfunktion
p9700, 1587
- SI Motion Kreuzvergleichstakt
r9724, 1592
- SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)
p9517, 1558
- SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module)
p9317, 1535
- SI Motion mögliche Fehlertoleranz geberlos
r9787, 1601, 1602
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1
(CU)
p9513, 1556, 1557
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1
(MM)
p9313, 1534
- SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits
(CU)
p9524, 1560
- SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits
(CU)
p9525, 1561
- SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung
Bits (MM)
p9324, 1536
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits
(Control Unit)
p9523, 1560
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits
(Motor Module)
p9323, 1536
- SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits
(MM)
p9325, 1536
- SI Motion Referenzposition (Control Unit)
p9572, 1581
- SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit)
p9573, 1581
- SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)
p9568, 1580, 1581
- SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)
p9368, 1543, 1544
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control
Unit)
p9548, 1572, 1573
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor
Module)
p9348, 1540
- SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)
p9503, 1555
- SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control
Unit)
p9537, 1565, 1566
- SI Motion SCA (SN) Modulowert (Control Unit)
p9505, 1555
- SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control
Unit)
p9538, 1567, 1568
- SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)
p9536, 1565
- SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)
p9540, 1568, 1569
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control
Unit)
p9549, 1573, 1574
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor
Module)
p9349, 1540, 1541
- SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)
p9566, 1580
- SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module)
p9366, 1543
- SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)
p9564, 1579, 1580
- SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)
p9364, 1543
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)
p9565, 1580
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module)
p9365, 1543
- SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor
Module)
p9328, 1536
- SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal
r9881, 1605

- SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)
p9550, 1574
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU)
p9512, 1556
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM)
p9312, 1534
- SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit
r9730, 1593
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit)
p9574, 1582
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module)
p9374, 1544
- SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit
r9731, 1593, 1594
- SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)
p9534, 1563, 1564
- SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)
p9562, 1578, 1579
- SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)
p9535, 1564, 1565
- SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)
p9334, 1537, 1538
- SI Motion SLP Stopreaktion (Motor Module)
p9362, 1542
- SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)
p9335, 1538
- SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)
p9531, 1562, 1563
- SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)
p9532, 1563
- SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)
p9561, 1578
- SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)
p9331, 1537
- SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit)
p9533, 1563
- SI Motion SLS Stopreaktion (Motor Module)
p9363, 1543
- SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)
p9563, 1579
- SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)
p9551, 1574
- SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Motor Module)
p9351, 1541
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter
p9729, 1593
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
p9399, 1546
- SI Motion SP Modulowert (Control Unit)
p9505, 1555
- SI Motion SP Modulowert (Motor Module)
p9305, 1533
- SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)
p9589, 1584
- SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Motor Module)
p9389, 1546
- SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)
p9520, 1559
- SI Motion Spindelsteigung (Motor Module)
p9320, 1535
- SI Motion SSM (SGA n, 1571, 1571, 1572, 1572)
- SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module)
p9345, 1539
- SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)
p9346, 1539
- SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)
p9347, 1540
- SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)
p9530, 1562
- SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)
p9330, 1537
- SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos
p9783, 1600
- SI Motion taktsynchroner PROFIBUS-Master
p9510, 1556
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module)
p9352, 1541
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9552, 1575
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module)
p9353, 1541
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9553, 1575
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module)
p9354, 1541
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9554, 1575
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control

- Unit)
p9555, 1576
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module)
p9355, 1541
- SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)
p9500, 1553
- SI Motion Überwachungstakt (Motor Module)
p9300, 1533
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit)
p9509, 1556
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module)
p9309, 1534
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit)
r9590, 1584
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module)
r9390, 1546
- SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (CU)
p9586, 1583
- SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (MM)
p9386, 1545
- SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Control Unit)
r9765, 1598
- SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Control Unit)
p9559, 1577
- SI Motor Module Node Identifier Wort 1
p1001, 1618
- SI Motor Module Node Identifier Wort 2
p1001, 1618
- SI Motor Module Node Identifier Wort 3
p1001, 1618
- SI Not-Halt Eingangsklemme
p1003, 1623
- SI Not-Halt Stopreaktion
p1002, 1619
- SI Passwort Bestätigung
p9763, 1598
- SI Passwort Bestätigung TM54F
p1006, 1628
- SI Passwort Eingabe
p9761, 1598
- SI Passwort Eingabe TM54F
p1006, 1627
- SI Passwort neu
p9762, 1598
- SI Passwort neu TM54F
p1006, 1628
- SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1)
p1005, 1626
- SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit)
r9769, 1599
- SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Control Unit)
r9768, 1599
- SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit)
p9610, 1585
- SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module)
p9810, 1603
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit)
p9611, 1585
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module)
p9811, 1603
- SI Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme
p1000, 1617
- SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1)
p1000, 1617
- SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2)
p1010, 1628
- SI Safe State Signalauswahl
p1003, 1623, 1624
- SI Safe State Signalauswahl (Prozessor 2)
p1013, 1631
- SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion
p9653, 1586
- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Control Unit)
p9652, 1586
- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module)
p9852, 1604
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit)
p9622, 1586
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module)
p9822, 1604
- SI SDI negativ Eingangsklemme
p1003, 1622
- SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1622
- SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1630
- SI SDI positiv Eingangsklemme
p1003, 1622
- SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1622
- SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1630
- SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)
p9650, 1586
- SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Motor Module)
p9850, 1604

- SI SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1622
- SI SLP Auswahl Eingangsklemme
p1003, 1623
- SI SLP Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1623
- SI SLP Eingangsklemme
p1003, 1622
- SI SLP Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1630
- SI SLP Freifahren F-DI
p1000, 1617, 1618
p1010, 1629
- SI SLP Positionsbereich Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1631
- SI SLS Eingangsklemme
p1002, 1621
- SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1621
- SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1630
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme
p1002, 1621
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1621
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1630
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme
p1002, 1621
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1621
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1630
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)
p9799, 1602
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
p9899, 1606
- SI Soll-Prüfsumme TM54F-Parameter
p1000, 1616
- SI Sonderbetriebsart Auswahl
p1002, 1619
- SI Sonderbetriebsart Eingangsklemme
p1003, 1623
- SI SOS Eingangsklemme
p1002, 1620
- SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1620
- SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1629
- SI SS1 Eingangsklemme
p1002, 1620
- SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1620
- SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1629
- SI SS2 Eingangsklemme
p1002, 1620
- SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1620
- SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1629
- SI STO Eingangsklemme
p1002, 1619
- SI STO Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1619
- SI STO Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1629
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit)
p9651, 1586
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module)
p9851, 1604
- SI Test Sensor Rückmeldung
p1014, 1631
- SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv
r1005, 1627
- SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch
r1005, 1627
- SI TM54F Version
r1009, 1628
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit)
p9658, 1587
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module)
p9858, 1604
- SI Überwachungstakt (Control Unit)
r9780, 1600
- SI Überwachungstakt (Motor Module)
r9880, 1605
- SI Version (Sensor Module)
r9890, 1605
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Control Unit)
r9770, 1599
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor Module)
r9870, 1604
- SI Wartezeit für Teststop an DO
p1000, 1615
p1010, 1628
- SI Wartezeit für Teststop an DO 0 ... DO 3
p1000, 1615
- SI Zustimmung Eingangsklemme
p1003, 1623

- SI Zwangsdynamisierung Restzeit
r9660, 1587
- SI Zwangsdynamisierung Timer
p1000, 1616
p9659, 1587
- SIEM_TRACEFILES_CONFIG
MD 11294, 122
- SIM_DISPLAY_CONFIG
MD 52290, 695
- SIM_START_POSITION
MD 53230, 698
- SIMU_AX_VDI_OUTPUT
MD 30350, 462
- Simulationsbetrieb
p1272, 1002
- SINAMICS Link Adresse
p8836, 1505
- SINAMICS Link Adresse PZD empfangen
p8872, 1514
- SINAMICS Link Einstellungen
p8812, 1504
- SINAMICS Link Projekt Auswahl
p8811, 1504
- SINAMICS Link Telegrammwort PZD empfangen
p8870, 1513
- SINAMICS Link Telegrammwort PZD senden
p8871, 1514
- SINAMICS_ALARM_MASK
MD 13150, 171
- SINAMICS_FUNCTION_MASK
MD 19308, 248
- SINGLEBLOCK2_STOPRE
MD 42200, 625
- SINUMERIK_INTEGRATE
MD 9108, 26
- SLASH_MASK
MD 10706, 89
- Smart Mode Ausschaltwinkel
r3447, 1268
- Smart Mode Glättungszeiten
p3442, 1267
- Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität
wirksam
p3448, 1268
- Smart Mode Konfiguration
p3440, 1266
- Smart Mode Netzkommutierung Stromschwellwerte
p3443, 1267
- Smart Mode Spannungen
p3444, 1267
- Smart Mode Spannungen Anzeige
r3445, 1267
- Smart Mode Ströme
r3446, 1268
- Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn
p3441, 1267
- SMI-Ersatzteilfall Daten sichern/einspielen
p4691, 1384
- SMI-Ersatzteilfall Daten von allen SMI sichern
p4692, 1384
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Motor-Bestellnummer
r4694, 1384
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Verzeichnis
p4693, 1384
- SMI-Ersatzteilfall Komponentenummer
p4690, 1383
- SMOOTH_CONTUR_TOL
MD 42465, 628
- SMOOTH_ORI_TOL
MD 42466, 628
- SMOOTHING_MODE
MD 20480, 306
- SOFT_ACCEL_FACTOR
MD 32433, 490
- Softwarefehler intern Zusatzdiagnose
r9999, 1615
- Solltopologie
p9903, 1607
- Solltopologie Anzahl der Indizes
p9902, 1607
- Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten löschen
p9941, 1612
- Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle
p1619, 1075
- Spannungsabbildungsfehler Endwert
p1952, 1117
- Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte
r1950, 1116
- Spannungsabbildungsfehler Stromoffset
p1953, 1117
- Spannungsabbildungsfehler Stromwerte
r1951, 1116
- Spannungsanhebung bei Anlauf
p1312, 1008
- Spannungsanhebung bei Beschleunigung
p1311, 1007
- Spannungsanhebung gesamt
r1315, 1008
- Spannungsanhebung permanent
p1310, 1007
- Spannungskonstante identifiziert
r1938, 1115
- Spannungsreserve dynamisch
p1574, 1068

Speicherauslastung Datenspeicher r9982, 1613	SPIND_MAX_POWER MD 51030, 665
Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast) r9983, 1613	SPIND_MAX_VELO_G26 MD 43220, 650
Speicherauslastung Datenspeicher OA r9984, 1613	SPIND_MAX_VELO_LIMS MD 43230, 650
Speicherkarte Seriennummer r7843, 1480	SPIND_MIN_VELO_G25 MD 43210, 649
Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version r7844, 1480	SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START MD 35500, 539
Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert r9991, 1614	SPIND_OSCILL_ACCEL MD 35410, 538
Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert r9992, 1614	SPIND_OSCILL_DES_VELO MD 35400, 537
Speicherverbrauch OA-Applikation r9993, 1615	SPIND_OSCILL_START_DIR MD 35430, 538
Sperrliste aktivieren/deaktivieren p0572, 894	SPIND_OSCILL_TIME_CCW MD 35450, 539
Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung p0571, 894	SPIND_OSCILL_TIME_CW MD 35440, 539
Sperrliste Werte wirksam Anzahl p0570, 894	SPIND_POSCTRL_VELO MD 35300, 536
SPF_END_TO_VDI MD 20800, 320	SPIND_POSIT_DELAY_TIME MD 35310, 537
SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET MD 35040, 527	SPIND_POSITIONING_DIR MD 35350, 537
SPIND_ASSIGN_TAB MD 42800, 639	SPIND_POWER_RANGE MD 51031, 665
SPIND_ASSIGN_TAB_ENABLE MD 20092, 260	SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR MD 20094, 261
SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MD 35000, 522	SPIND_S MD 43200, 648
SPIND_CONSTCUT_S MD 43202, 649	SPIND_SPEED_TYPE MD 43206, 649
SPIND_DEF_MASTER_SPIND MD 20090, 260	SPIND_STOPPED_AT_IPO_START MD 35510, 540
SPIND_DEFAULT_ACT_MASK MD 35030, 525	SPIND_USER_VELO_LIMIT MD 43235, 651
SPIND_DEFAULT_MODE MD 35020, 524	SPIND_VELO_LIMIT MD 35100, 528
SPIND_DES_VELO_TOL MD 35150, 533	Spindel Bestellnummer r5021, 1415
SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC1 MD 51068, 672	Spindel Dateisystem anpassen p5009, 1415
SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC2 MD 51069, 672	Spindel Dateisystem Auswahl p5007, 1414
SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT MD 35160, 534	Spindel Dateisystem Status r5005, 1414
SPIND_FUNC_RESET_MODE MD 35032, 525	Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig r5044, 1418
SPIND_FUNCTION_MASK MD 35035, 525	Spindel Drehzahlgrenzen p5043, 1417

- Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig
r5044, 1417
- Spindel Hersteller
r5020, 1415
- Spindel Inbetriebnahme freischalten
p5016, 1415
- Spindel Kommutierungswinkeloffset
r5033, 1416
- Spindel Maximaldrehzahl
r5032, 1416
- Spindel Passwort
p5019, 1415
- Spindel Produktionsdatum
r5023, 1416
- Spindel Sensor Module Eigenschaften
r5012, 1415
- Spindel Seriennummer
r5022, 1416
- Spindel Spannungsschwellwerte
p5041, 1417
- Spindel Spannungsschwellwerte Toleranz
p5040, 1417
- Spindel Stromregler Abtastzeit maximal
r5034, 1416
- Spindel Transitionszeiten
p5042, 1417
- Spindel Zusatztemperatur Sensortyp
p4100, 1348
- Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung
r4107, 1352
- Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 1349
- Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit
p4103, 1350
- SPINDLE_CHUCK_TYPE
MD 53241, 698
- SPINDLE_PARAMETER
MD 53240, 698
- SPLINE_FEED_PRECISION
MD 20262, 293
- SPLINE_MODE
MD 20488, 310
- SPLINES_CONTROL_CONFIG
MD 32648, 501
- SPOS_TO_VDI
MD 20850, 321
- SPRINT_FORMAT_P_CODE
MD 10750, 100
- SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL
MD 10751, 101
- Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil
p0617, 901
- Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil
p0618, 901
- Ständerinduktivität identifiziert
r1915, 1111
- Ständerstrom minimal
p1620, 1076
- Ständerwiderstand aktuell
r0395, 863
- Ständerwiderstand der Rs-Identifikation nach Wiedereinschalten
r0623, 902
- Ständerwiderstand identifiziert
r1912, 1110
- STANDSTILL_DELAY_TIME
MD 36040, 543
- STANDSTILL_POS_TOL
MD 36030, 543
- STANDSTILL_VELO_TOL
MD 36060, 545
- START_AC_FIFO
MD 28262, 447
- START_MODE_MASK
MD 20112, 271
- START_MODE_MASK_PRT
MD 22620, 364
- STAT_DISPLAY_BASE
MD 51032, 665
- STAT_NAME
MD 10670, 84
- Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung
p1487, 1044
- Statikeingang Quelle
p1488, 1044
- Statikrückführung Skalierung
p1489, 1045
- Steuersatz Konfiguration
r1837, 1107
- Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart
p1300, 1006, 1007
- Steuerungshoheit Modus Anwahl
p3985, 1318
- Steuerungshoheit Steuerwort wirksam
r2032, 1129
- STIFFNESS_CONTROL_CONFIG
MD 32642, 501
- STIFFNESS_CONTROL_ENABLE
MD 32640, 500
- STIFFNESS_DELAY_TIME
MD 32644, 501
- Stillstandserkennung Drehzahlschwelle
p1226, 994

- Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle
 - p1226, 994
- Stillstandserkennung Überwachungszeit
 - p1227, 994
- STOP_CUTCOM_STOPRE
 - MD 42480, 630
- STOP_LIMIT_COARSE
 - MD 36000, 541
- STOP_LIMIT_FACTOR
 - MD 36012, 542
- STOP_LIMIT_FINE
 - MD 36010, 542
- STOP_MODE_MASK
 - MD 11550, 140
- STOP_ON_CLAMPING
 - MD 36052, 544
- Störcode
 - r0945, 945
- Störodelisteliste
 - r0946, 945
- Störfälle Zähler
 - p0952, 946
- Störnummer
 - r0947, 945
- Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen
 - p2147, 1163
- Störung Antriebsobjekt auslösend
 - r3115, 1255
- Störung wirksam unterdrücken
 - p3135, 1257
- Störungen ohne automatische Wiedereinschaltung
 - p1206, 988
- Störungen quittieren Antriebsobjekt
 - p3981, 1318
- Störungsnummer für Quittiermodus einstellen
 - p2126, 1159
- Störungsnummer für Störreaktion einstellen
 - p2100, 1151
- Störwert
 - r0949, 945
- Störwert für Float-Werte
 - r2133, 1160
- Störzeit behoben in Millisekunden
 - r2109, 1156
- Störzeit behoben in Tagen
 - r2136, 1161
- Störzeit gekommen in Millisekunden
 - r0948, 945
- Störzeit gekommen in Tagen
 - r2130, 1160
- STROKE_CHECK_INSIDE
 - MD 22900, 368
- Strombetrag zulässig
 - r0067, 793
- Stromgrenze
 - p0640, 904
- Stromgrenze drehmomentbildend gesamt
 - r1533, 1060
- Stromgrenze kraftbildend gesamt
 - r1533, 1060
- Stromgrenze maximal drehmomentbildender Strom
 - r1536, 1061
- Stromgrenze minimal drehmomentbildender Strom
 - r1537, 1061
- Stromhystereseregler Ablaufsteuerung
 - Zustandswechsel
 - p5459, 1431
- Stromhystereseregler Konfiguration
 - p5456, 1430
- Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand
 - p5458, 1431
- Stromhystereseregler Pulsfrequenz Umschaltung
 - p5457, 1430
- Stromhystereseregler Überstrom Grenze
 - p5453, 1430
- Stromhystereseregler Überstrom Hysteresebreite
 - p5454, 1430
- Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich
 - p5455, 1430
- Stromistwert feldbildend geglättet
 - r0029, 783
- Stromistwert kraftbildend geglättet
 - r0030, 783
- Stromistwert momentenbildend geglättet
 - r0030, 783
- Strommodell Flussistwert
 - r1634, 1078
- Strommodell Flussollwert
 - r1633, 1078
- Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse
 - r1637, 1079
- Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse
 - r1638, 1079
- Strommodellregler Ausgang
 - r1636, 1078
- Strommodellregler Dynamikfaktor
 - p1628, 1077
- Strommodellregler I-Anteil
 - r1635, 1078
- Strommodellregler Nachstellzeit
 - p1630, 1077
- Strommodellregler Nachstellzeit wirksam
 - r1632, 1078

- Strommodellregler P-Verstärkung
p1629, 1077
- Strommodellregler P-Verstärkung wirksam
r1631, 1078
- Strommodellregler Vorsteuerung
r1618, 1075
- Stromnullmeldung Hysterese
p3208, 1258
- Stromnullmeldung Schwellwert
p3207, 1258
- Stromnullmeldung Verzögerungszeit
p3209, 1258
- Stromregelung und Motormodell Konfiguration
p1402, 1016
- Stromregler Nachstellzeit
p1717, 1088
- Stromregler P-Verstärkung
p1715, 1087, 1088
- Stromregler Rechentotzeit
p0118, 812, 813
- Stromregler Rechentotzeit Modus
p0117, 812
- Stromregler Referenzmodell Totzeit
p1701, 1087
- Stromregleradaption Einsatzpunkt KP
p0391, 862, 863
- Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert
p0392, 863
- Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption
p0393, 863
- Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung
p0393, 863
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
Feldschwäcbereich
p1654, 1082
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
minimal
p1653, 1081
- Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter
r1650, 1081
- Stromsollwert gesteuert geberlos
p1612, 1074
- Stromsollwert Glättungszeit
p1616, 1075
- Stromsollwert kraftbildend vor Filter
r1650, 1081
- Stromsollwert magnetisierend gesteuert
p1612, 1074
- Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung
p1656, 1082
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1659, 1083
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1658, 1082
- Stromsollwertfilter 1 Typ
p1657, 1082
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1661, 1083
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1660, 1083
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1664, 1083
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1663, 1083
- Stromsollwertfilter 2 Typ
p1662, 1083
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1666, 1084
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1665, 1084
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung
p1669, 1084
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz
p1668, 1084
- Stromsollwertfilter 3 Typ
p1667, 1084
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung
p1671, 1085
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz
p1670, 1084
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung
p1674, 1085
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz
p1673, 1085
- Stromsollwertfilter 4 Typ
p1672, 1085
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung
p1676, 1085
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz
p1675, 1085
- Stromsollwertfilter Aktivierung
p1656, 1082
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1
p3321, 1261
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2
p3323, 1262
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3
p3325, 1262
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4
p3327, 1262
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5
p3329, 1263
- Strömungsmaschine Leistung Punkt 1
p3320, 1261

Strömungsmaschine Leistung Punkt 2
p3322, 1262

Strömungsmaschine Leistung Punkt 3
p3324, 1262

Strömungsmaschine Leistung Punkt 4
p3326, 1262

Strömungsmaschine Leistung Punkt 5
p3328, 1263

SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y
MD 52244, 691

SUB_SPINDLE_REL_POS
MD 55232, 725

SUMCORR_DEFAULT
MD 20272, 294

SUMCORR_RESET_VALUE
MD 20132, 280

SUPPRESS_ALARM_MASK
MD 11410, 130

SUPPRESS_ALARM_MASK_2
MD 11415, 134

SUPPRESS_SCREEN_REFRESH
MD 10131, 41

SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1
MD 10470, 67

SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2
MD 10471, 68

SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_3
MD 10472, 69

SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_4
MD 10473, 69

SW_CAM_ASSIGN_TAB
MD 10450, 66

SW_CAM_COMP_NCK_JITTER
MD 10490, 72

SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME
MD 10460, 66

SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1
MD 41500, 614

SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2
MD 41502, 615

SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3
MD 41504, 615

SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4
MD 41506, 616

SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1
MD 41520, 617

SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2
MD 41522, 617

SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_3
MD 41524, 618

SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_4
MD 41526, 619

SW_CAM_MODE
MD 10485, 71

SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME
MD 10461, 67

SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1
MD 41501, 614

SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2
MD 41503, 615

SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3
MD 41505, 616

SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4
MD 41507, 616

SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1
MD 41521, 617

SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2
MD 41523, 618

SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_3
MD 41525, 618

SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_4
MD 41527, 619

SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK
MD 10480, 70

SW_OPTIONS
MD 9990, 26

SWITCH_TO_MACHINE_MASK
MD 51040, 667

Sync-Netz-Antrieb Aktivierung
p3800, 1301

Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer
p3801, 1301

Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung
p3811, 1303

Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert
p3806, 1302

Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert
p3809, 1302

Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert
p3813, 1303

Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert
p3815, 1303

SYSCLOCK_CYCLE_TIME
MD 10050, 29

SYSTEM_FUNCTION_MASK
MD 19334, 251

SYSTEM_INFO
MD 19010, 245

Systemlaufzeit gesamt
r2114, 1157

Systemlaufzeit relativ
p0969, 947

Systemlogbuch Aktivierung
p9930, 1611

Systemlogbuch EEPROM speichern

p9932, 1611

Systemlogbuch Modulwahl

p9931, 1611

T

T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO

MD 20096, 262

T_NO_FCT_CYCLE_MODE

MD 10719, 97

T_NO_FCT_CYCLE_NAME

MD 10717, 96

TAILSTOCK_PARAMETER

MD 53242, 699

Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung

p0092, 802

TANG_OFFSET

MD 37402, 599

TARGET_BLOCK_INCR_PROG

MD 42444, 627

TASK_SLEEP_TIME

MD 10156, 43

TASK_TIME_AVERAGE_CONFIG

MD 10285, 52

TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell

r4074, 1340

TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen

r4072, 1339

TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren

p4075, 1340

TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante

p4073, 1340

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1

p4077, 1341

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2

p4079, 1342

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1

p4078, 1341

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2

p4080, 1342

TB30 Analogausgänge Offset

p4083, 1343

TB30 Analogausgänge Typ

r4076, 1341

TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren

p4066, 1337

TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante

p4053, 1333

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1

p4057, 1334

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2

p4059, 1335

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1

p4058, 1335

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2

p4060, 1336

TB30 Analogeingänge Offset

p4063, 1336

TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster

p4068, 1338

TB30 Analogeingänge Simulationsmodus

p4097, 1346

TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert

p4098, 1346

TB30 Analogeingänge Typ

r4056, 1334

TB30 Betriebsanzeige

r0002, 772

TB30 Digitalausgänge invertieren

p4048, 1331

TB30 Digitalausgänge Status

r4047, 1330

TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert

r4021, 1320

TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus

p4095, 1344

TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert

p4096, 1345

TB30 Ein-/Ausgänge Abtastzeit

p4099, 1347

TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter

p0010, 776

TB30 Parameter zurücksetzen

p0970, 947

TCA_CYCLE_NAME

MD 15710, 185

TCI_TRACE_ACTIVE

MD 11405, 130

TEACH_MODE

MD 51034, 666

TECHNO_EXTENSION_MASK

MD 19610, 252

TECHNO_FUNCTION_MASK

MD 19320, 249

TECHNO_FUNCTION_MASK_1

MD 19321, 250

Technologieabhängige Parameter berechnen

p0578, 895

Technologieregler Differentiation Zeitkonstante

p2274, 1190

Technologieregler Fehlersignal Invertierung

p2306, 1193

- Technologieregler Festwert Auswahlmethode
p2216, 1180
- Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit
p2293, 1192
- Technologieregler Hochlaufzeit
p2257, 1186
- Technologieregler Istwert Funktion
p2270, 1189
- Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp)
p2271, 1189
- Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante
p2265, 1188
- Technologieregler Konfiguration
p2252, 1185
- Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit
p2247, 1184
- Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration
p2230, 1182
- Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert
p2237, 1183
- Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert
p2238, 1183
- Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit
p2248, 1184
- Technologieregler Motorpotenziometer
Sollwertspeicher
r2231, 1182
- Technologieregler Motorpotenziometer Startwert
p2240, 1183
- Technologieregler Nachstellzeit
p2285, 1190
- Technologieregler Nummer aktuell
r2229, 1182
- Technologieregler Obergrenze Istwert
p2267, 1188
- Technologieregler Proportionalverstärkung
p2280, 1190
- Technologieregler Rücklaufzeit
p2258, 1186
- Technologieregler Sollwert 1 Skalierung
p2255, 1185
- Technologieregler Sollwert 2 Skalierung
p2256, 1186
- Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante
p2261, 1187
- Technologieregler Typ
p2263, 1187
- Technologieregler Untergrenze Istwert
p2268, 1188
- Technologieregler Verstärkung Istwert
p2269, 1189
- Technologische Anwendung (Applikation)
p0500, 891, 892
- Technologische Einheit Auswahl
p0595, 897
- Technologische Einheit Bezugsgröße
p0596, 897
- TECHNOLOGY
MD 52200, 686
- TECHNOLOGY_EXTENSION
MD 52201, 686
- Teilhochlauf Modus
p7857, 1481
- Telegramm Diagnose Einheit
r7836, 1480
- Telegramm Diagnose Real
r7835, 1479
- Telegramm Diagnose Signale
r7831, 1479
- Telegramm Diagnose Signed
r7834, 1479
- Telegramm Diagnose Unsigned
r7833, 1479
- Telegramm Diagnose Zahlenformat
r7832, 1479
- TEMP_COMP_ABS_VALUE
MD 43900, 659
- TEMP_COMP_REF_POSITION
MD 43920, 660
- TEMP_COMP_SLOPE
MD 43910, 660
- TEMP_COMP_TYPE
MD 32750, 504
- Temperatursensor Sensortyp
p0601, 897
- Temperatursensorfehler Zeitstufe
p0607, 899
- Terminal Module EPROM-Daten Version
r0157, 820
- Terminal Module Erkennung über LED
p0154, 819
- Terminal Module Firmware-Version
r0158, 821
- Terminal Module Komponentenummer
p0151, 819
- Testimpulsauswertung Konfiguration
p1901, 1108
- Testimpulsauswertung Status
r1902, 1108
- Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand
p0620, 901
- THREAD_RAMP_DISP
MD 42010, 621

- THREAD_START_ANGLE
 MD 42000, 621
- TIME_LIMIT_NETTO_COM_TASK
 MD 10130, 41
- TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK
 MD 27920, 437
- TIMEOUT_LINK_COMMUNICATION
 MD 12551, 153
- Tippen 1 Drehzahlsollwert
 p1058, 965
- Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert
 p1058, 965
- Tippen 2 Drehzahlsollwert
 p1059, 966
- Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert
 p1059, 965
- TM_FUNCTION_MASK
 MD 52270, 693
- TM_FUNCTION_MASK_SET
 MD 54215, 699
- TM_MAG_PLACE_DISTANCE
 MD 52271, 694
- TM_TOOL_LOAD_DEFAULT_MAG
 MD 52272, 694
- TM_TOOL_LOAD_STATION
 MD 52274, 695
- TM_TOOL_MOVE_DEFAULT_MAG
 MD 52273, 694
- TM_WRITE_LIMIT_MASK
 MD 51214, 677
- TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT
 MD 51212, 676
- TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT
 MD 51213, 676
- TM120 Betriebsanzeige
 r0002, 772
- TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter
 p0010, 776
- TM120 Parameter zurücksetzen
 p0970, 947
- TM120 Sensorwiderstand
 r4101, 1349
- TM120 Störschwelle/Warnschwelle
 p4102, 1350
- TM120 Temperatúrauswertung Sensortyp
 p4100, 1348
- TM120 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
 p4103, 1350
- TM15 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
 r4204, 1355
- TM15 Ansteuerung Digitalausgang 16 ... 23
 r4205, 1355
- TM15 Betriebsanzeige
 r0002, 772
- TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
 p4048, 1331
- TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
 p4049, 1332
- TM15 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
 p4099, 1347
- TM15 Eingang oder Ausgang einstellen
 p4028, 1323
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
 r4211, 1356
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 16 ... 23
 r4213, 1356
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
 r4212, 1356
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
 r4311, 1364
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 16 ... 23
 r4313, 1365
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
 r4312, 1365
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0
 r4350, 1365
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1
 r4351, 1366
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 10
 r4360, 1369
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 11
 r4361, 1369
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 12
 r4362, 1369
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 13
 r4363, 1370
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 14
 r4364, 1370
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 15
 r4365, 1370
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 16
 r4366, 1371
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 17
 r4367, 1371
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 18
 r4368, 1371
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 19
 r4369, 1371
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 2
 r4352, 1366
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20
 r4370, 1371
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21
 r4371, 1371

- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22
r4372, 1372
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 23
r4373, 1372
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 1366
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 1367
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 1367
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 1367
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 1368
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 1368
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 1368
- TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 776
- TM15 Modulsynchronisation
r4301, 1364
- TM15 Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM15 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916, 940
- TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915, 939
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 1357
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 1357
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 1360
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 1361
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 1361
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 1361
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 1362
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 1362
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 16
r4266, 1362
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 17
r4267, 1362
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 18
r4268, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 19
r4269, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 1358
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 20
r4270, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21
r4271, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22
r4272, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 23
r4273, 1363
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 1358
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 1358
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 1359
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 1359
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 1359
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 1360
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 1360
- TM15 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 1364
- TM15 Status Digitaleingang 16 ... 23
r4305, 1364
- TM15 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 1355
- TM150 Betriebsanzeige
r0002, 772
- TM150 Filter Netznennfrequenz
p4121, 1354
- TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren
p4119, 1354
- TM150 Gruppe Kanalzuordnung
p4111, 1353
- TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung
p4117, 1354
- TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 776
- TM150 Klemmenblock Messmethode
p4108, 1352
- TM150 Leitungswiderstand Messung
p4109, 1352
- TM150 Leitungswiderstand Wert
p4110, 1353
- TM150 Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM150 Sensortyp
p4100, 1349

- TM150 Sensorwiderstand
r4101, 1349
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 1350
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese
p4118, 1354
- TM150 Temperaturfilter Zeitkonstante
r4120, 1354
- TM150 Verzögerungszeit
p4103, 1350
- TM15DI/DO Betriebsanzeige
r0002, 773
- TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren
p4048, 1331
- TM15DI/DO Digitalausgänge Status
r4047, 1330
- TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1320
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1345
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
Sollwert
p4096, 1345
- TM15DI/DO Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1347
- TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1323
- TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 777
- TM15DI/DO Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
r4204, 1355
- TM17 Betriebsanzeige
r0002, 773
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
p4048, 1331
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
p4049, 1332
- TM17 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1348
- TM17 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1323
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
r4211, 1356
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
r4212, 1356
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
r4311, 1365
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
r4312, 1365
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0
r4350, 1365
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1
r4351, 1366
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 10
r4360, 1369
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11
r4361, 1369
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 12
r4362, 1369
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 13
r4363, 1370
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 14
r4364, 1370
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 15
r4365, 1370
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 2
r4352, 1366
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 1366
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 1367
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 1367
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 1367
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 1368
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 1368
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 1368
- TM17 Freigabe DI/DO 0 ... 5
p4220, 1356
- TM17 Glättungszeitkonstante Digitaleingang 0 ... 15
p4221, 1357
- TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 777
- TM17 Modulsynchronisation
r4301, 1364
- TM17 Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916, 940
- TM17 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915, 940
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 1357
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 1357
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 1360

- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 1361
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 1361
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 1361
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 1362
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 1362
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 1358
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 1358
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 1358
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 1359
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 1359
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 1359
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 1360
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 1360
- TM17 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 1364
- TM17 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 1355
- TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 0 ... 15
p4222, 1357
- TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom
aktuell
r4074, 1340
- TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen
r4072, 1339
- TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren
p4075, 1340
- TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante
p4073, 1340
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1
p4077, 1341
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2
p4079, 1342
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1
p4078, 1341
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2
p4080, 1342
- TM31 Analogausgänge Offset
p4083, 1343
- TM31 Analogausgänge Typ
p4076, 1341
- TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren
p4066, 1337
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Anschremschwelle
p4061, 1336
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Verzögerungszeit
p4062, 1336
- TM31 Analogeingänge Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068, 1338
- TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053, 1333
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1
p4057, 1334
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2
p4059, 1335
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1
p4058, 1335
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2
p4060, 1336
- TM31 Analogeingänge Offset
p4063, 1337
- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus
p4097, 1346
- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert
p4098, 1347
- TM31 Analogeingänge Typ
p4056, 1334
- TM31 Betriebsanzeige
r0002, 773
- TM31 Digitalausgänge Grenzstrom
p4046, 1329
- TM31 Digitalausgänge invertieren
p4048, 1331
- TM31 Digitalausgänge Status
r4047, 1330
- TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1320
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1345
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 1346
- TM31 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1348
- TM31 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1324
- TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 777

- TM31 Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM31 Sensortyp
p4100, 1349
- TM31 Sensorwiderstand
r4101, 1349
- TM31 Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 1350
- TM31 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
p4103, 1351
- TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren
p4066, 1337
- TM41 Analogeingang Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068, 1338
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1
p4057, 1334
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2
p4059, 1335
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1
p4058, 1335
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2
p4060, 1336
- TM41 Analogeingang Offset
p4063, 1337
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus
p4097, 1346
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
p4098, 1347
- TM41 Analogeingang Typ
r4056, 1334
- TM41 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053, 1333
- TM41 Betriebsanzeige
r0002, 773
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert
r4155, 1355
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert ungefiltert
r4154, 1354
- TM41 Digitalausgänge invertieren
p4048, 1332
- TM41 Digitalausgänge Status
r4047, 1330
- TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 1320
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 1345
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 1346
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418, 1021
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417, 1021
- TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 1348
- TM41 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 1324
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus
p4400, 1372
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus aktiv
r4403, 1372
- TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert
r4419, 1373
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter
Aktivierung
p1414, 1019
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Totzeit
p1412, 1019
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender
Geber
p4418, 1373
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1 (in
Bits)
p0418, 868
- TM41 Gebernachbildung Konfiguration
p1189, 985
- TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung
p4422, 1374
- TM41 Gebernachbildung Modus
p4401, 1372
- TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition
r4427, 1374
- TM41 Gebernachbildung Regleroptionen
p4404, 1373
- TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption
p4423, 1374
- TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke
p4426, 1374
- TM41 Gebernachbildung Strichzahl
p0408, 866
- TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber
p4408, 1373
- TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation
p4421, 1373
- TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 777
- TM41 Parameter zurücksetzen
p0970, 948
- TM54F Betriebsanzeige
r0002, 773
- TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 777

TM54F Parameter zurücksetzen
p0970, 949

TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER
MD 20184, 286

TOCARR_CHANGE_M_CODE
MD 22530, 358

TOCARR_FINE_CORRECTION
MD 42974, 644

TOCARR_FINE_LIM_LIN
MD 20188, 287

TOCARR_FINE_LIM_ROT
MD 20190, 287

TOCARR_ROT_ANGLE_INCR
MD 20180, 286

TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET
MD 20182, 286

TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR
MD 21186, 337

TOCARR_ROTAX_MODE
MD 20196, 288

TOFF_ACCEL
MD 21196, 338

TOFF_LIMIT
MD 42970, 643

TOFF_MODE
MD 21190, 337

TOFF_VELO
MD 21194, 338

TOFRAME_MODE
MD 42980, 644

TOOL_CARRIER_RESET_VALUE
MD 20126, 278

TOOL_CHANGE_ERROR_MODE
MD 22562, 360

TOOL_CHANGE_M_CODE
MD 22560, 360

TOOL_CHANGE_MODE
MD 22550, 359

TOOL_CHANGE_TIME
MD 10190, 44

TOOL_CORR_MODE_G43G44
MD 20380, 300

TOOL_CORR_MOVE_MODE
MD 20382, 300

TOOL_CORR_MULTIPLE_AXES
MD 20384, 301

TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER
MD 17530, 189

TOOL_DEFAULT_DATA_MASK
MD 17520, 188

TOOL_GRIND_AUTO_TMON
MD 20350, 297

TOOL_LENGTH_CONST
MD 42940, 641

TOOL_LENGTH_TYPE
MD 42950, 643

TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD 20310, 294

TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER
MD 20124, 277

TOOL_MCODE_FUNC_OFF
MD 52282, 695

TOOL_MCODE_FUNC_ON
MD 52281, 695

TOOL_OFFSET_INCR_PROG
MD 42442, 627

TOOL_PARAMETER_DEF_MASK
MD 20360, 298

TOOL_PRESEL_RESET_VALUE
MD 20121, 276

TOOL_RESET_NAME
MD 20122, 276

TOOL_RESET_VALUE
MD 20120, 276

TOOL_RESETMON_MASK
MD 17515, 187

TOOL_TEMP_COMP
MD 42960, 643

TOOL_TEMP_COMP_LIMIT
MD 20392, 301

TOOL_TEMP_COMP_ON
MD 20390, 301

TOOL_TIME_MONITOR_MASK
MD 20320, 297

TOOL_UNLOAD_MASK
MD 17510, 186

TOOLTIP_TIME_DELAY
MD 9103, 25

TOOLTYPES_ALLOWED
MD 17540, 190

Topologie Direktzugriff
p9206, 1531

Topologie Direktzugriff Integerwert
r9207, 1532

Topologie Direktzugriff String
r9208, 1532

Topologievergleich Komponententausch
p9909, 1608

Topologievergleich Unterschiede quittieren
p9904, 1607

Topologievergleich Vergleichsstufe aller Komponenten
p9906, 1608

Topologievergleich Vergleichsstufe der

Komponentennummer p9907, 1608	Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt r4747, 1393
Topologievergleich Vergleichsstufe einer Komponente p9908, 1608	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 r4770, 1396
Totzeitkompensation Strompegel p1832, 1106	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt r4750, 1393
TRAANG_ANGLE_1 MD 24700, 398	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 r4771, 1397
TRAANG_ANGLE_2 MD 24750, 399	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt r4751, 1393
TRAANG_BASE_TOOL_1 MD 24710, 398	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 r4772, 1397
TRAANG_BASE_TOOL_2 MD 24760, 400	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt r4752, 1394
TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_1 MD 24721, 399	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 r4773, 1397
TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2 MD 24771, 400	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt r4753, 1394
TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1 MD 24720, 399	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 r4774, 1397
TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_2 MD 24770, 400	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt r4754, 1394
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 r4760, 1395	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 r4775, 1397
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt r4740, 1392	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt r4755, 1394
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 r4761, 1395	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 r4776, 1398
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt r4741, 1392	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt r4756, 1394
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 r4762, 1395	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 r4777, 1398
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt r4742, 1392	Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt r4757, 1395
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 r4763, 1395	Trace Anzahl aufgezeichneter Werte r4729, 1390
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt r4743, 1392	Trace Aufgezeichneter Datentyp 1 r4725, 1389
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 r4764, 1396	Trace Aufgezeichneter Datentyp 2 r4726, 1389
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt r4744, 1392	Trace Aufgezeichneter Datentyp 3 r4727, 1389
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 r4765, 1396	Trace Aufgezeichneter Datentyp 4 r4728, 1390
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt r4745, 1393	Trace Aufgezeichneter Datentyp 5 r4790, 1400
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 r4766, 1396	Trace Aufgezeichneter Datentyp 6 r4791, 1400
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt r4746, 1393	Trace Aufgezeichneter Datentyp 7 r4792, 1400
Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 r4767, 1396	Trace Aufgezeichneter Datentyp 8 r4793, 1400

- Trace Aufzeichnungsdauer
 - p4721, 1388
- Trace Aufzeichnungstakt
 - p4720, 1388
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 0
 - p4730, 1390
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 1
 - p4731, 1390
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 2
 - p4732, 1390
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 3
 - p4733, 1391
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 4
 - p4734, 1391
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 5
 - p4735, 1391
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 6
 - p4736, 1391
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 7
 - p4737, 1391
- Trace Bitmaskentrigger Bitmaske
 - p4715, 1387
- Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung
 - p4716, 1387
- Trace Mittelung in Zeitbereich
 - p4724, 1389
- Trace Physikalische Adresse Signal 0
 - p4780, 1398
- Trace Physikalische Adresse Signal 1
 - p4781, 1398
- Trace Physikalische Adresse Signal 2
 - p4782, 1398
- Trace Physikalische Adresse Signal 3
 - p4783, 1399
- Trace Physikalische Adresse Signal 4
 - p4784, 1399
- Trace Physikalische Adresse Signal 5
 - p4785, 1399
- Trace Physikalische Adresse Signal 6
 - p4786, 1399
- Trace Physikalische Adresse Signal 7
 - p4787, 1399
- Trace Physikalische Adresse Triggersignal
 - p4789, 1400
- Trace Speicherbank Umschaltung
 - p4795, 1401
- Trace Speicherplatz benötigt
 - r4708, 1386
- Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen
 - r4709, 1386
- Trace Speicherplatz frei
 - r4799, 1401
- Trace Status
 - r4705, 1385
- Trace Steuerung
 - p4700, 1385
- Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1
 - p4713, 1387
- Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2
 - p4714, 1387
- Trace Triggerbedingung
 - p4710, 1386
- Trace Triggerindex
 - r4719, 1388
- Trace Triggerschwelle
 - p4712, 1386
- Trace Triggersignal
 - p4711, 1386
- Trace Triggerverzögerung
 - p4722, 1388
- Trace Zeitscheibentakt
 - p4723, 1389
- TRACE_COMPRESSOR_OUTPUT
 - MD 22800, 368
- TRACE_PATHNAME
 - MD 18391, 229
- TRACE_SAVE_OLD_FILE
 - MD 18392, 229
- TRACE_SCOPE_MASK
 - MD 22708, 366
- TRACE_SELECT
 - MD 11400, 130
- TRACE_STARTTRACE_EVENT
 - MD 22700, 365
- TRACE_STARTTRACE_STEP
 - MD 22702, 365
- TRACE_STOPTRACE_EVENT
 - MD 22704, 365
- TRACE_STOPTRACE_STEP
 - MD 22706, 366
- TRACE_VARIABLE_INDEX
 - MD 22712, 366
- TRACE_VARIABLE_NAME
 - MD 22710, 366
- TRACE_VDI_AX
 - MD 31600, 474
- TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT
 - MD 21520, 347
- TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
 - MD 21518, 347
- TRACLG_CTRLSPi_NR
 - MD 21524, 347
- TRACLG_CTRLSPi_VERT_OFFSET
 - MD 21502, 345

TRACLG_G0_IS_SPECIAL
 MD 21526, 347
 TRACLG_GRINDSPI_HOR_OFFSET
 MD 21501, 345
 TRACLG_GRINDSPI_NR
 MD 21522, 347
 TRACLG_GRINDSPI_VERT_OFFSET
 MD 21500, 345
 TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_1
 MD 21510, 346
 TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_2
 MD 21514, 346
 TRACLG_SUPPORT_HOR_OFFSET
 MD 21506, 346
 TRACLG_SUPPORT_LEAD_ANGLE
 MD 21516, 346
 TRACLG_SUPPORT_VERT_OFFSET
 MD 21504, 345
 TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_1
 MD 21508, 346
 TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_2
 MD 21512, 346
 TRACON_CHAIN_1
 MD 24995, 407
 TRACON_CHAIN_2
 MD 24996, 407
 TRACON_CHAIN_3
 MD 24997, 408
 TRACON_CHAIN_4
 MD 24998, 408
 TRACON_CHAIN_5
 MD 25495, 426
 TRACON_CHAIN_6
 MD 25496, 426
 TRACON_CHAIN_7
 MD 25497, 426
 TRACON_CHAIN_8
 MD 25498, 427
 TRACYL_BASE_TOOL_1
 MD 24820, 402
 TRACYL_BASE_TOOL_2
 MD 24870, 403
 TRACYL_BASE_TOOL_COMP_1
 MD 24806, 401
 TRACYL_BASE_TOOL_COMP_2
 MD 24856, 402
 TRACYL_DEFAULT_MODE_1
 MD 24808, 401
 TRACYL_DEFAULT_MODE_2
 MD 24858, 403
 TRACYL_ROT_AX_FRAME_1
 MD 24805, 401
 TRACYL_ROT_AX_FRAME_2
 MD 24855, 402
 TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1
 MD 24800, 400
 TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2
 MD 24850, 402
 TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
 MD 24810, 401
 TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
 MD 24860, 403
 Trafo Bemessungsspannung primär
 p5486, 1435
 Trafo Filterüberwachung Zeiten
 p3679, 1290
 Trafo Hauptinduktivität
 p5492, 1436
 Trafo Hauptinduktivität identifiziert
 r5491, 1436
 Trafo Phasenverschiebung
 p6420, 1450
 Trafo Phasenverschiebung identifiziert
 r6440, 1451
 Trafo Streuinduktivität
 p5490, 1436
 Trafo Streuinduktivität identifiziert
 r5489, 1436
 Trafo Verstärkungsanpassung
 p6421, 1450
 Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert
 r6441, 1451
 TRAF0_AXES_IN_1
 MD 24110, 374
 TRAF0_AXES_IN_10
 MD 24482, 383
 TRAF0_AXES_IN_11
 MD 25102, 409
 TRAF0_AXES_IN_12
 MD 25112, 410
 TRAF0_AXES_IN_13
 MD 25122, 410
 TRAF0_AXES_IN_14
 MD 25132, 411
 TRAF0_AXES_IN_15
 MD 25142, 412
 TRAF0_AXES_IN_16
 MD 25152, 413
 TRAF0_AXES_IN_17
 MD 25162, 414
 TRAF0_AXES_IN_18
 MD 25172, 414
 TRAF0_AXES_IN_19
 MD 25182, 415

TRAFO_AXES_IN_2
MD 24210, 376

TRAFO_AXES_IN_20
MD 25192, 416

TRAFO_AXES_IN_3
MD 24310, 377

TRAFO_AXES_IN_4
MD 24410, 378

TRAFO_AXES_IN_5
MD 24432, 379

TRAFO_AXES_IN_6
MD 24442, 380

TRAFO_AXES_IN_7
MD 24452, 381

TRAFO_AXES_IN_8
MD 24462, 382

TRAFO_AXES_IN_9
MD 24472, 383

TRAFO_CHANGE_M_CODE
MD 22534, 359

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1
MD 24120, 375

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_10
MD 24484, 383

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_11
MD 25104, 409

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_12
MD 25114, 410

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_13
MD 25124, 411

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_14
MD 25134, 411

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_15
MD 25144, 412

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_16
MD 25154, 413

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_17
MD 25164, 414

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_18
MD 25174, 415

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_19
MD 25184, 415

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_2
MD 24220, 376

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_20
MD 25194, 416

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_3
MD 24320, 377

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_4
MD 24420, 378

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_5
MD 24434, 379

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_6
MD 24444, 380

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_7
MD 24454, 381

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_8
MD 24464, 382

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_9
MD 24474, 383

TRAFO_INCLUDES_TOOL_1
MD 24130, 375

TRAFO_INCLUDES_TOOL_10
MD 24486, 384

TRAFO_INCLUDES_TOOL_11
MD 25106, 409

TRAFO_INCLUDES_TOOL_12
MD 25116, 410

TRAFO_INCLUDES_TOOL_13
MD 25126, 411

TRAFO_INCLUDES_TOOL_14
MD 25136, 412

TRAFO_INCLUDES_TOOL_15
MD 25146, 412

TRAFO_INCLUDES_TOOL_16
MD 25156, 413

TRAFO_INCLUDES_TOOL_17
MD 25166, 414

TRAFO_INCLUDES_TOOL_18
MD 25176, 415

TRAFO_INCLUDES_TOOL_19
MD 25186, 416

TRAFO_INCLUDES_TOOL_2
MD 24230, 376

TRAFO_INCLUDES_TOOL_20
MD 25196, 416

TRAFO_INCLUDES_TOOL_3
MD 24330, 377

TRAFO_INCLUDES_TOOL_4
MD 24426, 378

TRAFO_INCLUDES_TOOL_5
MD 24436, 379

TRAFO_INCLUDES_TOOL_6
MD 24446, 380

TRAFO_INCLUDES_TOOL_7
MD 24456, 381

TRAFO_INCLUDES_TOOL_8
MD 24466, 382

TRAFO_INCLUDES_TOOL_9
MD 24476, 383

TRAFO_MODE_MASK
MD 20144, 281

TRAFO_RESET_NAME
MD 20142, 280

TRAFO_RESET_VALUE
MD 20140, 280

TRAFO_TYPE_1
MD 24100, 373

TRAFO_TYPE_10
MD 24480, 383

TRAFO_TYPE_11
MD 25100, 409

TRAFO_TYPE_12
MD 25110, 409

TRAFO_TYPE_13
MD 25120, 410

TRAFO_TYPE_14
MD 25130, 411

TRAFO_TYPE_15
MD 25140, 412

TRAFO_TYPE_16
MD 25150, 413

TRAFO_TYPE_17
MD 25160, 413

TRAFO_TYPE_18
MD 25170, 414

TRAFO_TYPE_19
MD 25180, 415

TRAFO_TYPE_2
MD 24200, 375

TRAFO_TYPE_20
MD 25190, 416

TRAFO_TYPE_3
MD 24300, 376

TRAFO_TYPE_4
MD 24400, 377

TRAFO_TYPE_5
MD 24430, 378

TRAFO_TYPE_6
MD 24440, 379

TRAFO_TYPE_7
MD 24450, 380

TRAFO_TYPE_8
MD 24460, 381

TRAFO_TYPE_9
MD 24470, 382

TRAFO_TYPE_MASK
MD 19410, 251

TRAFO5_AXIS1_1
MD 24570, 389

TRAFO5_AXIS1_2
MD 24670, 396

TRAFO5_AXIS1_3
MD 25270, 419

TRAFO5_AXIS1_4
MD 25370, 424

TRAFO5_AXIS2_1
MD 24572, 389

TRAFO5_AXIS2_2
MD 24672, 396

TRAFO5_AXIS2_3
MD 25272, 419

TRAFO5_AXIS2_4
MD 25372, 424

TRAFO5_AXIS3_1
MD 24573, 389

TRAFO5_AXIS3_2
MD 24673, 396

TRAFO5_AXIS3_3
MD 25273, 420

TRAFO5_AXIS3_4
MD 25373, 424

TRAFO5_BASE_ORIENT_1
MD 24574, 390

TRAFO5_BASE_ORIENT_2
MD 24674, 397

TRAFO5_BASE_ORIENT_3
MD 25274, 420

TRAFO5_BASE_ORIENT_4
MD 25374, 425

TRAFO5_BASE_TOOL_1
MD 24550, 387

TRAFO5_BASE_TOOL_2
MD 24650, 394

TRAFO5_BASE_TOOL_3
MD 25250, 418

TRAFO5_BASE_TOOL_4
MD 25350, 423

TRAFO5_JOINT_OFFSET_1
MD 24560, 387

TRAFO5_JOINT_OFFSET_2
MD 24660, 395

TRAFO5_JOINT_OFFSET_3
MD 25260, 418

TRAFO5_JOINT_OFFSET_4
MD 25360, 423

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_1
MD 24558, 387

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_2
MD 24658, 395

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_3
MD 25258, 418

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_4
MD 25358, 423

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1
MD 24530, 385

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_2
MD 24630, 393

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_3
MD 25230, 417

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_4
MD 25330, 422

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_1
MD 24564, 388

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_2
MD 24664, 396

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_3
MD 25264, 419

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_4
MD 25364, 424

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1
MD 24566, 388

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_2
MD 24666, 396

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_3
MD 25266, 419

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_4
MD 25366, 424

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_1
MD 24585, 391

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_2
MD 24685, 397

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_3
MD 25285, 421

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_4
MD 25385, 425

TRAFO5_PART_OFFSET_1
MD 24500, 384

TRAFO5_PART_OFFSET_2
MD 24600, 391

TRAFO5_PART_OFFSET_3
MD 25200, 417

TRAFO5_PART_OFFSET_4
MD 25300, 421

TRAFO5_POLE_LIMIT_1
MD 24540, 386

TRAFO5_POLE_LIMIT_2
MD 24640, 393

TRAFO5_POLE_LIMIT_3
MD 25240, 417

TRAFO5_POLE_LIMIT_4
MD 25340, 422

TRAFO5_POLE_TOL_1
MD 24542, 386

TRAFO5_POLE_TOL_2
MD 24642, 394

TRAFO5_POLE_TOL_3
MD 25242, 418

TRAFO5_POLE_TOL_4
MD 25342, 422

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24510, 384

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24610, 392

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25210, 417

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25310, 422

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_1
MD 24590, 391

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_2
MD 24690, 397

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_3
MD 25290, 421

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_4
MD 25390, 425

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
MD 24520, 384

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
MD 24620, 392

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_3
MD 25220, 417

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_4
MD 25320, 422

TRAFO5_TCARR_NO_1
MD 24582, 390

TRAFO5_TCARR_NO_2
MD 24682, 397

TRAFO5_TCARR_NO_3
MD 25282, 420

TRAFO5_TCARR_NO_4
MD 25382, 425

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24562, 388

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24662, 395

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25262, 419

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25362, 423

TRAFO5_TOOL_VECTOR_1
MD 24580, 390

TRAFO5_TOOL_VECTOR_2
MD 24680, 397

TRAFO5_TOOL_VECTOR_3
MD 25280, 420

TRAFO5_TOOL_VECTOR_4
MD 25380, 425

TRAFO6_A4PAR
MD 62606, 759

TRAFO6_ACCCP
MD 62630, 764

TRAFO6_ACCORI
MD 62632, 765

TRAFO6_AXES_DIR
MD 62618, 762

TRAFO6_AXES_TYPE
MD 62601, 757

TRAFO6_AXIS_SEQ
MD 62620, 762

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_1
MD 24576, 390

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_2
MD 24676, 397

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_3
MD 25276, 420

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_4
MD 25376, 425

TRAFO6_DHPAR4_5A
MD 62614, 761

TRAFO6_DHPAR4_5ALPHA
MD 62616, 761

TRAFO6_DHPAR4_5D
MD 62615, 761

TRAFO6_DIS_WRP
MD 62619, 762

TRAFO6_DYN_LIM_REDUCE
MD 62634, 765

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_1
MD 24561, 388

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_2
MD 24661, 395

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_3
MD 25261, 418

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_4
MD 25361, 423

TRAFO6_KINCLASS
MD 62600, 757

TRAFO6_MAIN_AXES
MD 62603, 758

TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB
MD 62607, 759

TRAFO6_MAMES
MD 62617, 762

TRAFO6_NUM_AXES
MD 62605, 759

TRAFO6_SPECIAL_KIN
MD 62602, 758

TRAFO6_SPIN_ON
MD 62621, 763

TRAFO6_SPIND_AXIS
MD 62622, 763

TRAFO6_SPINDLE_BETA
MD 62626, 764

TRAFO6_SPINDLE_RAD_G
MD 62623, 763

TRAFO6_SPINDLE_RAD_H
MD 62624, 763

TRAFO6_SPINDLE_SIGN
MD 62625, 763

TRAFO6_TFL_EXT_RPY
MD 62636, 766

TRAFO6_TFLWP_POS
MD 62610, 760

TRAFO6_TFLWP_RPY
MD 62611, 760

TRAFO6_TIRORO_POS
MD 62612, 760

TRAFO6_TIRORO_RPY
MD 62613, 761

TRAFO6_TOOL_DIR
MD 62637, 766

TRAFO6_TRP_SPIND_AXIS
MD 62627, 764

TRAFO6_TRP_SPIND_LEN
MD 62628, 764

TRAFO6_TX3P3_POS
MD 62608, 759

TRAFO6_TX3P3_RPY
MD 62609, 760

TRAFO6_VEL_FILTER_TIME
MD 62635, 765

TRAFO6_VELCP
MD 62629, 764

TRAFO6_VELORI
MD 62631, 765

TRAFO6_WRIST_AXES
MD 62604, 758

TRAFO7_EXT_AXIS1_1
MD 24595, 391

TRAFO7_EXT_AXIS1_2
MD 24695, 398

TRAFO7_EXT_AXIS1_3
MD 25295, 421

TRAFO7_EXT_AXIS1_4
MD 25395, 426

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24594, 391

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24694, 398

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25294, 421

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25394, 426

Träge Masse identifiziert
r1969, 1120

Trägheitskraft Verhältnis Gesamt zu Motor
p0342, 853
Trägheitsmoment identifiziert
r1969, 1120
Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor
p0342, 853
TRANSMIT_BASE_TOOL_1
MD 24920, 405
TRANSMIT_BASE_TOOL_2
MD 24970, 406
TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_1
MD 24906, 404
TRANSMIT_BASE_TOOL_COMP_2
MD 24956, 405
TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_1
MD 24911, 404
TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_2
MD 24961, 406
TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1
MD 24905, 404
TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2
MD 24955, 405
TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24900, 403
TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24950, 405
TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
MD 24910, 404
TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
MD 24960, 406
TU_DISPLAY_BASE
MD 51033, 666
TU_NAME
MD 10672, 85
TURN_CONT_BLANK_OFFSET
MD 55584, 733
TURN_CONT_INTER_RETRACTION
MD 55586, 733
TURN_CONT_INTERRUPT_TIME
MD 55585, 733
TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX1
MD 55587, 733
TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX2
MD 55588, 734
TURN_CONT_RELEASE_ANGLE
MD 55580, 732
TURN_CONT_RELEASE_DIST
MD 55581, 732
TURN_CONT_TOOL_BEND_RETR
MD 55595, 734
TURN_CONT_TRACE_ANGLE
MD 55582, 732

TURN_CONT_TURN_RETRACTION
MD 55596, 734
TURN_CONT_VARIABLE_DEPTH
MD 55583, 732
TURN_FIN_FEED_PERCENT
MD 55500, 729
TURN_FIXED_STOP_DIST
MD 55550, 731
TURN_FIXED_STOP_FEED
MD 55551, 731
TURN_FIXED_STOP_FORCE
MD 55552, 731
TURN_FIXED_STOP_RETRACTION
MD 55553, 732
TURN_GROOVE_DWELL_TIME
MD 55510, 730
TURN_PART_OFF_CTRL_DIST
MD 55540, 730
TURN_PART_OFF_CTRL_FEED
MD 55541, 730
TURN_PART_OFF_CTRL_FORCE
MD 55542, 731
TURN_PART_OFF_RETRACTION
MD 55543, 731
TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST
MD 55506, 730
TURN_ROUGH_O_RELEASE_DIST
MD 55505, 730

U

U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante
p1339, 1012
U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz
p1349, 1013, 1014
U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung
p1338, 1011
U/f-Steuerung Aktivierung
p1317, 1008
U/f-Steuerung FCC Startfrequenz
p1333, 1010
U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit
p1318, 1008
U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz
p1326, 1010
U/f-Steuerung Kennlinie Spannung
p1327, 1010
U/f-Steuerung Konfiguration
p1302, 1007
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1
p1320, 1009

- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2
p1322, 1009
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3
p1324, 1009
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4
p1326, 1010
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1
p1321, 1009
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2
p1323, 1009
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3
p1325, 1009
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4
p1327, 1010
- U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz
p1334, 1011
- U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null
p1319, 1008
- Überspannungsschutz bei Synchronmotoren
p0643, 905
- Überwachungen Konfiguration
p2149, 1163
- Umrichter Ventilschwellspannung
p1825, 1105
- UNLOCK_EDIT_MODESWITCH
MD 10780, 101
- UPLOAD_CHANGES_ONLY
MD 11212, 120
- UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY
MD 11210, 119
- USEKT_RESET_VALUE
MD 20123, 276
- USER_DATA_FLOAT
MD 14514, 184
- USER_DATA_HEX
MD 14512, 184
- USER_DATA_INT
MD 14510, 184
- USER_DATA_PLC_ALARM
MD 14516, 184
- USER_FRAME_POWERON_MASK
MD 24080, 373
- USER_MEM_BUFFERED
MD 19250, 247
- V**
- Variable Meldefunktion Abfallverzögerung
p3298, 1261
- Variable Meldefunktion Abtastzeit
p3299, 1261
- Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung
p3297, 1261
- Variable Meldefunktion Hysterese
p3296, 1261
- Variable Meldefunktion Schwellwert
p3295, 1260
- Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse
p3292, 1260
- Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp
p3293, 1260
- Variable Meldefunktion Start
p3290, 1259
- Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel
p1254, 999
- Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f)
p1294, 1006
- Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle
p1249, 999
- Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1289, 1005
- Vdc_max-Regler Dynamikfaktor
p1243, 998
- Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f)
p1283, 1004
- Vdc_max-Regler Einschaltpegel
r1242, 997
- Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f)
r1282, 1004
- Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f)
p1288, 1005
- Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle
p1257, 1000
- Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1297, 1006
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung)
p1247, 998
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f)
p1287, 1004
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)
p1245, 998
- r1246, 998
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)
p1285, 1004
- r1286, 1004
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung)
p1256, 1000
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f)
p1296, 1006

- Vdc_min-Regler Zeitschwelle
p1255, 1000
- Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f)
p1295, 1006
- Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f)
p1293, 1005
- Vdc-Regler Integralanteil
r3554, 1276
- Vdc-Regler Nachstellzeit
p1251, 999
p3562, 1277
- Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f)
p1291, 1005
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration
p1240, 997
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f)
p1280, 1003
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung
p1250, 999
p3560, 1277
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f)
p1290, 1005
- Vdc-Regler Vorhaltezeit
p1252, 999
- Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f)
p1292, 1005
- VDI_FUNCTION_MASK
MD 17900, 192
- VDI_UPDATE_IN_ONE_IPO_CYCLE
MD 18000, 193
- VELO_FFW_WEIGHT
MD 32610, 499
- VERSION_INFO
MD 18040, 193
- Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser
Regelung
p1740, 1091
- Verstärkungsfaktor Erregermindeststrom Regelung
p1643, 1080
- Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv
r0156, 820
- Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren
p0155, 819
- Voltage Sensing Module 2 EPROM-Daten Version
r0157, 820
- Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED
p0154, 819
- Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version
r0158, 821
- Voltage Sensing Module 2 Komponentennummer
p0151, 818
- Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv
r0146, 817
r0156, 820
- Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren
p0145, 816
p0155, 820
- Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version
r0147, 817
r0157, 821
- Voltage Sensing Module Erkennung über LED
p0144, 816
- Voltage Sensing Module Firmware-Version
r0148, 818
r0158, 821
- Voltage Sensing Module Komponentennummer
p0151, 819
- VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p3670, 1288
- VSM Datensätze Anzahl
p0140, 815
p0150, 818
- VSM Eigenschaften
r0194, 824
- VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p3660, 1284, 1285
- VSM Komponentennummer
p0141, 816
- VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle
p3676, 1289
- VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltschwelle
p3668, 1287
- VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese
p3669, 1287
- VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle
p3667, 1287
- VSM Temperatúrauswertung Sensortyp
p3665, 1286
- VSM2 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p5470, 1433
- VSM2 Datensätze Anzahl
p0150, 818
- VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p5460, 1431
- VSM2 Temperatúrauswertung Sensortyp
p5465, 1432
- VSM2 Übertemperatur Abschaltschwelle
p5468, 1432
- VSM2 Übertemperatur Hysterese
p5469, 1433
- VSM2 Übertemperatur Warnschwelle
p5467, 1432

W

WAB_CLEARANCE_TOLERANCE
 MD 20204, 290
 WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
 MD 20202, 290
 WAIT_ENC_VALID
 MD 34800, 522
 WALIM_GEOAX_CHANGE_MODE
 MD 10604, 77
 Warncode
 r2122, 1159
 Warnnummer
 r2110, 1156
 Warnungen Zähler
 p2111, 1156
 Warnwert
 r2124, 1159
 Warnwert für Float-Werte
 r2134, 1161
 Warnzeit behoben in Millisekunden
 r2125, 1159
 Warnzeit behoben in Tagen
 r2146, 1163
 Warnzeit gekommen in Millisekunden
 r2123, 1159
 Warnzeit gekommen in Tagen
 r2145, 1163
 WEAR_SIGN
 MD 42930, 641
 WEAR_SIGN_CUTPOS
 MD 42920, 640
 WEAR_TRANSFORM
 MD 42935, 641
 WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE
 MD 22910, 368
 Wicklungs-Maximaldrehzahl
 p0324, 848, 849
 Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit
 p0324, 849
 Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche
 p1211, 990
 Wiedereinschaltautomatik Modus
 p1210, 989, 990
 Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit
 p1213, 991
 Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch
 p1212, 990
 Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1
 p0398, 864
 Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3
 p0399, 864

Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel
 p1358, 1014
 Wirkstromistwert geglättet
 r0030, 783
 Wirkungsgradoptimierung
 p1580, 1069
 WORKAREA_CHECK_TYPE
 MD 30800, 469
 WORKAREA_LIMIT_MINUS
 MD 43430, 653
 WORKAREA_LIMIT_PLUS
 MD 43420, 653
 WORKAREA_MINUS_ENABLE
 MD 43410, 653
 WORKAREA_PLUS_ENABLE
 MD 43400, 652
 WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS
 MD 21020, 324
 WPD_INI_MODE
 MD 11280, 121
 WRITE_FRAMES_FINE_LIMIT
 MD 51035, 666

X

X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE
 MD 21110, 332
 XIST1_ERW Reset Modus
 p4652, 1376

Z

Zentraler Messtaster Auswerteverfahren
 p0684, 908
 Zentraler Messtaster Eingangsklemme
 p0680, 907
 Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige
 r0685, 908
 ZERO_CHAIN_ELEM_NAME
 MD 20147, 281
 ZSW-Bit Impulse freigegeben
 r0924, 944
 Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen
 Antrieben
 p9493, 1551
 Zusatzdrehmoment 2 Skalierung
 p1514, 1050
 Zusatzdrehmoment gesamt
 r1515, 1050
 Zusatzflusssollwert
 p1572, 1068

Zusatzkraft gesamt
r1515, 1050

Zusätzliche Komponenten in Solltopologie übernehmen
p9910, 1608

Zustands-/Konfigurationsänderungen global
r7867, 1481

Zustandsänderungen Antriebsobjekt
r7872, 1483

Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis
r7869, 1482

Zustandswort Ablaufsteuerung
r4899, 1406

Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung
p3523, 1274

Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung
p3521, 1274

Zwischenkreiskapazität gesamt
p3422, 1266

Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-
Berechnung
r1807, 1102

Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung
r1808, 1102

Zwischenkreisspannung maximal stationär
p0280, 837

Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle
p0279, 837

Zwischenkreisspannung Schwelle oben
p1244, 998

Zwischenkreisspannung Schwelle unten
p1248, 998

Zwischenkreisspannung Sollwert
p3510, 1272

Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle
r0297, 841

Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
r0296, 840, 841

Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
Reduzierung
p0278, 837